SINAMICS G120C

Lista parametrów · 01/2011

SINAMICS

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS G120C

Lista parametrów

Parametr 1

Schematy funkcjonalne 2

Błędy i alarmy 3

Załącznik A

Wykaz skrótów B

Indeks C

Obowiązuje dla	Wersja oprogramowania sprzętowego
SINAMICS G120C	4.4

A5E03052632N AA

01/2011

Techniczne wskazówki bezpieczeństwa

Niniejszy podręcznik zawiera wskazówki, których należy przestrzegać dla własnego bezpieczeństwa oraz dla uniknięcia szkód materialnych. Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa osobistego wyróżniono trójkątem ostrzegawczym, wskazówki dotyczące jedynie szkód materialnych podano bez trójkąta ostrzegawczego. W zależności od stopnia zagrożenia informacje ostrzegawcze przedstawione zostały następująco, w kolejności malejącej:

Niebezpieczeństwo

oznacza, że nie przedsięwzięcie odpowiednich środków ostrożności **grozi** śmiercią lub ciężkimi obrażeniami ciała.

Alarm

oznacza, że nie przedsięwzięcie odpowiednich środków ostrożności **może** doprowadzić do śmierci lub ciężkich obrażeń ciała.

Ostrożnie

z trójkątem ostrzegawczym oznacza, że nie przedsięwzięcie odpowiednich środków ostrożności **może** doprowadzić do lekkich obrażeń ciała.

Ostrożnie

bez trójkąta ostrzegawczego oznacza, że nie przedsięwzięcie odpowiednich środków ostrożności może spowodować szkody materialne.

Uwaga

oznacza, że nie przestrzeganie odpowiedniej wskazówki może spowodować wystąpienie niepożądanego rezultatu lub stanu.

Jeśli występuje kilka stopni zagrożenia, używane jest zawsze ostrzeżenie dla najwyższego stopnia zagrożenia. Gdy we wskazówce ostrzegawczej z trójkątem ostrzegawczym wystąpi ostrzeżenie przed doznaniem uszczerbku na zdrowiu, może do niej zostać dodatkowo dołączony alarm przed szkodami materialnymi.

Wykwalifikowany personel

Przynależne urządzenie/system może być ustawiane i eksploatowane tylko w połączeniu z niniejszą dokumentacją. Uruchamianie i eksploatacja urządzenia/systemu mogą być wykonywane wyłącznie przez **wykwalifikowany personel**. Wykwalifikowany personel w rozumieniu wskazówek bezpieczeństwa zawartych w niniejszej dokumentacji to osoby, które posiadają stosowne uprawnienia do uruchamiania, uziemiania i oznaczania urządzeń, systemów oraz obwodów elektrycznych zgodnie z obowiązującymi przepisami bezpieczeństwa.

Użycie produktów Siemensa zgodne z przeznaczeniem

Należy przestrzegać co następuje:

Alarm

Produkty firmy Siemens mogą być używane tylko w przypadkach zastosowań przewidzianych w katalogu i przynależnej dokumentacji technicznej. W przypadku zastosowania obcych produktów i komponentów, muszą one być zalecane, bądź dopuszczone przez firmę Siemens. Warunkiem bezawaryjnej i bezpiecznej eksploatacji produktów są: odpowiedni transport, prawidłowe składowanie, ustawienie, montaż, instalacja, uruchomienie, obsługa i konserwacja. Należy przestrzegać dopuszczalnych warunków otoczenia. Należy przestrzegać wskazówek zawartych w przynależnych dokumentacjach.

Znaki towarowe

Wszystkie nazwy oznaczone symbolem ® są zarejestrowanymi znakami towarowymi firmy Siemens AG. Pozostałe oznaczenia w niniejszej dokumentacji mogą być znakami towarowymi, których wykorzystywanie przez osoby trzecie do własnych celów, może naruszać prawa ich właściciela.

Copyright Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Przekazywanie jak też powielanie niniejszej dokumentacji oraz wykorzystywanie i prezentowanie jej zawartości bez wcześniejszej, wyraźnej zgody jest niedozwolone. Naruszenia tych postanowień zobowiązują do wynagrodzenia szkody. Wszelkie prawa zastrzeżone, w szczególności dla przypadku przyznania patentu lub rejestracji wzoru użytkowego.

Siemens AG
Industry Sector
Postfach 4848
90327 NÜRNBERG
NIEMCY

Wyłączenie odpowiedzialności

Sprawdziliśmy zawartość drukowanej dokumentacji pod kątem zgodności z opisywanym w niej sprzętem i oprogramowaniem. Nie można jednak wykluczyć rozbieżności i dlatego nie możemy zagwarantować jej całkowitej zgodności. Informacje zawarte w niniejszej dokumentacji są regularnie sprawdzane, a niezbędne korekty są wprowadzane w kolejnych wydaniach.

© Siemens AG 2011
Zmiany techniczne zastrzeżone.

Spis treści

1	**Parametr**		1-7
	1.1	Wprowadzenie do parametrów	1-8
	1.1.1	Objaśnienie do listy parametrów	1-8
	1.1.2	Zakresy numerów parametrów	1-15
	1.2	Lista parametrów	1-16
	1.3	Zestawy danych rozkazowych i napędowych – przegląd	1-254
	1.3.1	Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS)	1-254
	1.3.2	Zestaw danych napędowych (Drive Data Set, DDS)	1-255
	1.3.3	Zestaw danych silnikowych (Motor Data Set, MDS)	1-258
	1.3.4	Zestaw danych modułu mocy (Power unit Data Set, PDS)	1-259
	1.4	Parametr konektor/binektor (BICO)	1-260
	1.4.1	Parametr wejścia binektorowe	1-260
	1.4.2	Parametr wejścia konektorowe	1-261
	1.4.3	Parametr wyjścia binektorowe	1-261
	1.4.4	Parametr wyjścia konektorowe	1-262
	1.4.5	Parametr wyjścia konektorowe/binektorowe	1-264
	1.5	Szybkie uruchomienie (p0010 = 1)	1-266
2	**Schematy funkcjonalne**		2-269
	2.1	Spis treści - schematy funkcjonalne	2-270
	2.2	Objaśnienia dotyczące schematów funkcjonalnych	2-275
	2.3	Przegląd	2-280
	2.4	Zaciski wejściowe/wyjściowe	2-288
	2.5	Komunikacja	2-294
	2.5.1	Interfejs magistrali komunikacyjnej (USS, Modbus) (G120C USS/MB)	2-294
	2.5.2	PROFIdrive / PROFIBUS (G120C DP)	2-300
	2.5.3	CANopen (G120C CAN)	2-313
	2.6	Wewnętrzne słowa sterujące/stanu	2-320
	2.7	Sterowanie hamulcem	2-337
	2.8	Safety Integrated	2-339
	2.9	Kanał wartości zadanej	2-345
	2.10	Sterowanie U/f	2-353
	2.11	Sterowanie wektorowe	2-357
	2.12	Funkcje technologiczne	2-373
	2.13	Regulator technologiczny	2-375
	2.14	Sygnały i funkcje monitoringu	2-380
	2.15	Błędy i alarmy	2-389

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.16 Zestawy danych 2-394

3 Błędy i alarmy 3-397

3.1 Przegląd błędów i alarmów 3-398
3.1.1 Informacje ogólne 3-398
3.1.2 Reakcje na błąd. 3-400
3.1.3 Kwitowanie błędów 3-401
3.2 Lista błędów i alarmów 3-402

A Załącznik A-459

A.1 Tabela ASCII (wyciąg). A-460

B Wykaz skrótów B-461

C Indeks C-465

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Parametr 1

Treść

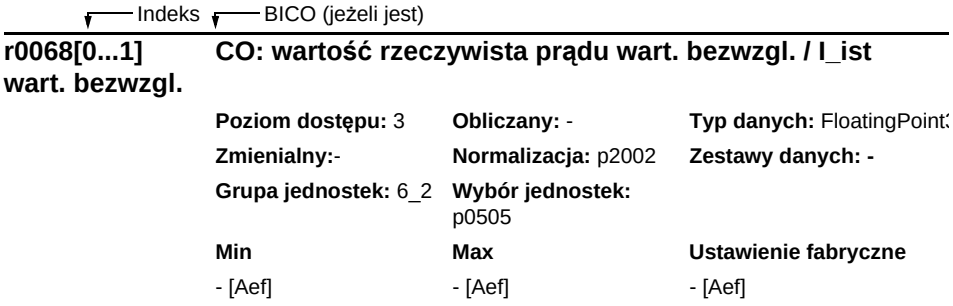
1.1	Wprowadzenie do parametrów	1-8
1.2	Lista parametrów	1-16
1.3	Zestawy danych rozkazowych i napędowych – przegląd	1-254
1.4	Parametr konektor/binektor (BICO)	1-260
1.5	Szybkie uruchomienie (p0010 = 1)	1-266

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

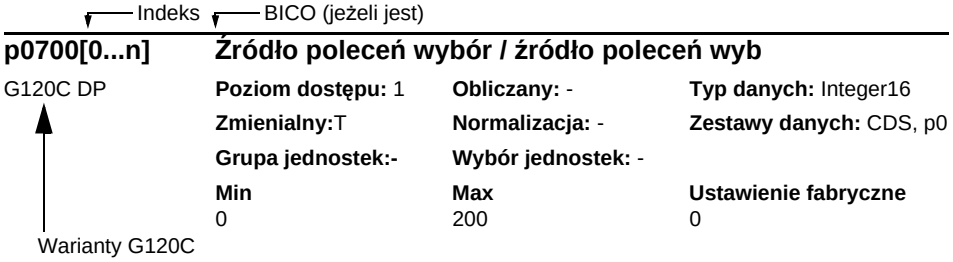
1.1 Wprowadzenie do parametrów

1.1.1 Objaśnienie do listy parametrów

Opis parametrów ma następujący wygląd (zasada):



Rysunek 1-1 Parametr do odczytu



Rysunek 1-2 Parametr zapisu

Numer parametru

Podaje każdorazowy numer parametru. Stosowane liczby składają się z czterech do pięciu cyfr. Liczby poprzedzone przez "r" wskazują, że parametr jest „zabezpieczony przed zapisem” i wyświetla określoną wartość, jednak nie może być zmieniony poprzez podanie innej wartości.

Wszystkie inne parametry rozpoczynają się od "p". Wartości tych parametrów mogą być zmieniane bezpośrednio w zakresie podanym w ustawieniach "Min" i "Max" w nagłówku. Gdy te wartości mają jednostkę fizyczną, wówczas jest ona podawana w nawiasach kwadratowych.

[Indeks] oznacza, że dany parametr jest indeksowany i określa ilość dostępnych indeksów.

0...15 wskazuje, że parametr ma wiele bitów, które można pojedynczo przetwarzać wzgl. łączyć.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Warianty G120C

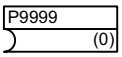
Informuje dla której wersji wykonania przekształtnika G120 parametr jest poprawny. Gdy nie jest wyszczególniony żaden wariant G120C, parametr jest poprawny dla wszystkich dostępnych wersji przekształtnika.

Tekst parametru (nazwa pełna/nazwa skrócona)

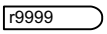
Podaje nazwę odpowiedniego parametru.

Określone nazwy parametrów zawierają następujące skrócone przedrostki: BI, BO, CI, CO i BO/CO po którym następuje dwukropek.

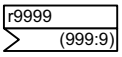
Te skróty mają następujące znaczenie:

BI = 

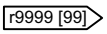
Wejście binektorowe, tzn. parametr wybiera źródło sygnału binarnego

BO = 

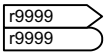
Wyjście binektorowe, tzn. parametr łączy się jako sygnał binarny

CI = 

Wejście konektorowe, tzn. parametr wybiera źródło sygnału analogowego

CO = 

Wyjście konektorowe, tzn. parametr łączy się jako sygnał analogowy

CO/BO = 

Wyjście konektorowe/binektorowe, tzn. parametr łączy się jako sygnał analogowy i/albo sygnał binarny

CoBo.pdf

Aby umożliwić korzystanie z techniki BICO, potrzebują Państwo dostępu do całej listy parametrów. Na tym poziomie możliwych jest wiele nowych ustawień parametrów, łącznie z funkcjonalnością BICO. Funkcjonalność BICO jest innym, bardziej elastycznym rodzajem ustawiania i łączenia funkcji wejść i wyjść.

Technika BICO umożliwia programowanie kompleksowych funkcji. Można tworzyć zależności Boolea i matematyczne pomiędzy wejściami (binarnymi, analogowymi, szeregowymi itp.) i wyjściami (prąd przekształtnika, częstotliwość, wyjścia analogowe, przekaźniki itp.).

W przypadku parametrów BI i CI pod ustawieniem fabrycznym podawany jest numer parametru, z którym parametr jest powiązany. W tym przypadku są dla wartości min i max podane tylko kreski.

Poziom dostępu

Określa poziom dostępu użytkownika. Dla parametrów obowiązuje tylko jeden swobodnie dostępny poziom dostępu. Do którego przynależą parametry o podanym "poziomie dostępu 1" do "poziomu dostępu 3". Parametry o "poziomie dostępu 4" są parametrami serwisowymi i są chronione hasłem.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Typ danych

Dostępne typy danych są wyszczególnione w Tabela 1-1.

Tabela 1-1 Dostępne typy danych

Znak	Znaczenie
Unsigned8 (U8)	8-bitowa bez znaku
Unsigned16 (U16)	16-bitowa bez znaku
Unsigned32 (U32)	32-bitowa bez znaku
Integer16 (I16)	16 bitowa liczba całkowita
Integer32 (I32)	32 bitowa liczba całkowita
Floating Point (Float)	Liczba zmiennoprzecinkowa

Informacja o typie danych w przypadku wejść binektorowych i konektorowych może składać się z dwóch danych (rozdzielonych ukośnikiem):

- Pierwsza dana: Typ danych parametru
- Druga dana: Typ danych źródła sygnału preferowane do podłączenia (wyjścia binektorowe albo konektorowe)

W zależności od typu danych parametrów wejściowych BICO (ujście sygnału) i parametrów wyjściowych BICO (źródło sygnału), możliwe są następujące kombinacje przy tworzeniu połączeń BICO:

Tabela 1-2 Możliwe kombinacje połączeń BICO

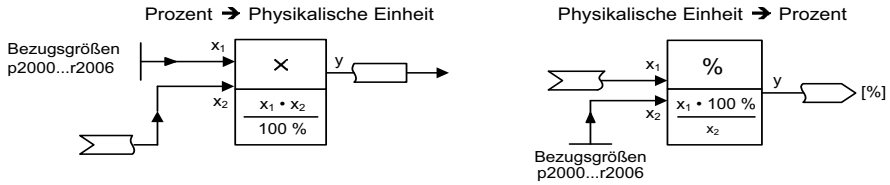
	Parametr wejściowy BICO			
	Parametry CI			**Parametr BI**
Parametr wyjściowy BICO	**Unsigned32 / Integer16**	**Unsigned32 / Integer32**	**Unsigned32 / FloatingPoint32**	**Unsigned32 / Binary**
CO: Unsigned8	x	x	–	–
CO: Unsigned16	x	x	–	–
CO: Unsigned32	x	x	–	–
CO: Integer16	x	x	r2050	–
CO: Integer32	x	x	–	–
CO: FloatingPoint32	x	x	x	–
BO: Unsigned8	–	–	–	x
BO: Unsigned16	–	–	–	x
BO: Unsigned32	–	–	–	x
BO: Integer16	–	–	–	x
BO: Integer32	–	–	–	x
BO: FloatingPoint32	–	–	–	–
Legenda:	x: Połączenie BICO dozwolone –: Połączenie BICO niedozwolone			

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Normalizacja

Określa wielkość odniesienia, która jest używana do automatycznej konwersji wartości sygnału przy połączeniu BICO.

Do przedstawienia jednostek fizycznych w procentach są potrzebne wielkości odniesienia, które odpowiadają 100 %. Wielkości odniesienia przypisane są do parametrów p2000 ... p2006.



Oprócz p2000 ... p2006 są stosowane następujące normalizacje:

- PROCENT 1.0 = 100 %
- 4000H 4000 hex = 100 %

Obliczany

Określa czy automatyczne obliczenia wpływają na dany parametr.

p0340 określa, które obliczenia są przeprowadzane:

- p0340 = 1 zawiera obliczenia p0340 = 2, 3, 4, 5.
- p0340 = 2 oblicza parametry silnika (p0350 ... p0360, p0625).
- p0340 = 3 zawiera obliczenia p0340 = 4, 5.
- p0340 = 4 oblicza tylko parametry regulatora.
- p0340 = 5 oblicza tylko ograniczenia regulatora.

Wskazówka:

Przy p3900 > 0 następuje także automatyczne wywołanie p0340 = 1.

Po p1900 = 1, 2 jest również automatycznie wywoływany p0340 = 3.

Wartości parametrów "obliczanych" poprzez zmianę p0340 zależne są od zastosowanego modułu mocy oraz silnika. Wartości "Ustawień fabrycznych" nie odpowiadają w tym przypadku wartościom rzeczywistym, ponieważ te określane są dopiero podczas uruchomienia. Dotyczy to również parametrów silnika.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zmienialny

Stan przekształtnika, w którym parametr daje się zmienić.
Są możliwe trzy stany:

- Uruchomienie C(x)
- Praca U
- Gotowy do pracy T

W tym stanie można zmienić parametr. Mogą być wyszczególnione jeden, dwa albo wszystkie stany. Gdy są podane wszystkie trzy stany, wówczas ustawienie parametru może zostać zmienione we wszystkich trzech stanach przekształtnika. (x) wskazuje, że parametr może zostać zmieniony tylko przy ustawieniu p0010 = x.

Zestaw danych

Parametry przypisane do zestawu danych oznaczane są następująco:

- **CDS (zestaw danych rozkazowych)**

Są one zawsze indeksowane przez [0 ... n] (gdzie n = 0 ... 1, zależnie od ustawień w p0170).

[0] = zestaw danych rozkazowych 0

[1] = zestaw danych rozkazowych 1

- **DDS (zestaw danych napędowych)**

Są one zawsze indeksowane przez [0 ... n] (gdzie n = 0).

[0] = zestaw danych napędowych 0

- **MDS (zestaw danych silnika) i PDS (zestaw danych modułu mocy)**

Są one zawsze indeksowane przez [0 ... n] (gdzie n = 0). Zestawy danych silników oraz modułów mocy są przyporządkowane do zestawów danych napędowych tzn. są automatycznie wybierane z wyborem zestawu danych napędowych (np. zestaw danych napędowych 0 zawiera zestawy danych silnika 0 i modułu mocy 0).

Zestawy danych można tworzyć i kasować tylko w tedy, gdy ustawiony jest p0010 = 15.

Grupa jednostek i wybór jednostek

W przypadku parametrów z przełączalną jednostką, informacje podane dla "Grupa jednostek" i "Wybór jednostek" określają, do której grupy należy dany parametr i za pomocą, którego parametru można zmienić jednostkę.

Standardowa jednostka parametru podana jest w nawiasach kwadratowych po wartościach dla "Min", "Max" oraz "Ustawienie fabryczne".

Min
Określa najniższą wartość, na którą można ustawić parametr.

Max
Określa najwyższą wartość, na którą można ustawić parametr.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Ustawienie fabryczne
Określa wartość domyślną, tzn. wartość, która obowiązuje, gdy użytkownik nie ustali określonej wartości parametru (patrz też "Obliczany").

Przykład:

Grupa jednostek: 7_1, wybór jednostek: p0505

Ten parametr należy do grupy jednostek 7_1 i jednostkę można przełączyć przez p0505.

Poniżej zestawiono wszystkie ewentualnie występujące grupy jednostek i możliwy wybór jednostek.

Tabela 1-3 Grupa jednostek (p0100)

Grupa jednostek	Wybór jednostek przy p0100 =			Wielkość odniesienia przy %
	0	1	2	
7_4	Nm	lbf ft	Nm	-
14_6	kW	HP	kW	-
25_1	kgm^2	lb ft^2	kgm^2	-
27_1	kg	lb	kg	-
28_1	Nm/A	lbf ft/A	Nm/A	-

Tabela 1-4 Grupa jednostek (p0505)

Grupa jednostek	Wybór jednostek dla p0505 =				Wielkość odniesienia przy %
	1	2	3	4	
2_1	Hz	%	Hz	%	p2000
3_1	obr/min	%	obr/min	%	p2000
5_1	Vef	%	Vef	%	p2001
5_2	V	%	V	%	p2001
5_3	V	%	V	%	p2001
6_2	Aef	%	Aef	%	p2002
6_5	A	%	A	%	p2002
7_1	Nm	%	lbf ft	%	p2003
7_2	Nm	Nm	lbf ft	lbf ft	-
14_5	kW	%	HP	%	r2004
14_10	kW	kW	HP	HP	-
21_1	°C	°C	°F	°F	-
39_1	$1/s^2$	%	$1/s^2$	%	p2007

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Tabela 1-5 Grupa jednostek (p0595)

Grupa jednostek	Wybór jednostek przy p0595 =		Wielkość odniesienia przy %
	Wartość	Jednostka	
9_1	Możliwe do ustawienia wartości i jednostki technologiczne przedstawione są w p0595 (patrz Rozdział 1.2).		

Opis

Objaśnienia do funkcji parametru.

Wartości

Zestawienie możliwych wartości parametru.

Zalecenie

Informacje o zalecanych ustawieniach.

Indeks

W przypadku parametrów jest podawana nazwa i znaczenie każdego pojedynczego indeksu, za wyjątkiem parametrów, które należą do jednego zestawu danych (patrz "zestaw danych").

Tablica bitów

W przypadku parametrów z tablicami bitów do każdego bitu podawane są następujące informacje:

- Numer bitu i nazwa sygnału
- Znaczenie przy stanie sygnału 0 i 1
- Schemat funkcjonalny (FP) (opcjonalnie). Sygnał przedstawiony jest na tym schemacie funkcjonalnym.

Zależność

Warunki, jakie muszą być spełnione dla tego parametru. Także specjalne oddziaływania, jakie może nastąpić pomiędzy tym parametrem a pozostałymi.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.1.2 Zakresy numerów parametrów

Wskazówka:

Następujące zakresy numerów dla parametrów stanowią całościowy przegląd parametrów SINAMICS. Poszczególne parametry są szczegółowo wymienione w Rozdział 1.2.

Tabela 1-6 Zakresy numerów parametrów

Zakres		Opis
od	do	
0000	0099	Obsługa i wyświetlanie
0100	0199	Uruchomienie
0200	0299	Moduł mocy
0300	0399	Silnik
0500	0599	Technologia i jednostki
0600	0699	Termiczna ochrona silnika i model silnika, prąd maksymalny
0700	0799	Źródła poleceń i zaciski jednostki sterującej
0800	0839	Zestawy danych CDS, DDS (np. przełączanie, kopiowanie)
0840	0879	Sygnały sterujące (np. źródło dla ZAŁ/WYŁ1)
0880	0899	Słowa sterujące i słowa stanu
0900	0999	PROFIBUS/PROFIdrive
1000	1199	Kanał wartości zadanej
1200	1299	Funkcje (np. hamulec silnika)
1300	1399	Sterowanie U/f
1400	1799	Sterowanie
1800	1899	Parametry przekształtnika (modulator)
1900	1999	Identyfikacja modułu mocy i silnika
2000	2099	Komunikacja (PROFIBUS)
2100	2199	Błędy i alarmy, nadzory
2200	2399	Regulator technologiczny
3100	3299	Komunikaty
3800	3860	Hamowanie mieszane
3900	3999	Parametry zarządzania
7800	7899	Parametry zapisu i odczytu EEPROM
8500	8599	Zarządzanie danymi i makrami
8600	8799	CANopen
8800	8899	PROFIdrive
8900	8999	PROFINET, USB
9400	9499	Spójność i zapisywanie parametrów
9600	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topologia
9950	9999	Diagnostyka wewnętrzna

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.2 Lista parametrów

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk
Objects: G120C CAN, G120C DP, G120C USS/MB

r0002 Wyświetlacz roboczy napędu / Wyśw roboczy nap

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	200	-

Opis: Wyświetlacz roboczy dla napędu.

Wartość:

0: Praca - wszystko zwolnione
10: Praca - ustawić "zwolnienie wartości zadanej" = "1"
12: Praca - GFR zamrożony, ustawić "Start GFR" = "1"
13: Praca - ustawić "Zwolnienie GFR" = "1"
14: Praca - MotId, wzbudzenie
16: Praca - Zdjąć hamowanie z WYŁ1 przez "ZAŁ/WYŁ1" = "1"
17: Praca - Hamowanie z WYŁ3 przerywalne tylko przez WYŁ2
18: Praca - hamowanie przy błędzie, usunąć błąd, pokwitować
19: Praca - hamowanie DC aktywne (p1230, p1231)
21: Gotowy do pracy - ustawić "Zwolnienie pracy" = "1" (p0852)
22: Gotowy do pracy - trwa rozmagnesowanie (p0347)
31: Gotowy do załączenia - ustawić "ZAŁ/WYŁ1" = "0/1" (p0840)
35: Blokada załączenia - wykonać pierwsze uruchomienie (p0010)
41: Blokada załączenia - ustawić "ZAŁ/WYŁ1" = "0" (p0840)
42: Blokada załączenia - ustawić "WP/WYŁ2" = "1" (p0844, p0845)
43: Blokada załączenia - Ustawić "WP/WYŁ3" = "1" (p0848, p0849)
45: Blokada załączenia - usunąć błąd, pokwitować błąd, STO
46: Blokada załączenia - wyjść z trybu uruchomienia (p0010)
70: Inicjalizacja
200: Czekać na rozruch/częściowy rozruch

Zależność: Patrz również: r0046

Uwaga: Przy wielu brakujących zezwoleniach do wyświetlenia przychodzi odpowiednia wartość z najwyższym numerem.

Wskazówka: WP: Warunek pracy
GFR: generator funkcji ramp
UR: Uruchomienie
IDsil: Identyfikacja danych silnika

p0003 Poziom dostępu / Poziom dostępu

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C, U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
3	4	3

Opis: Ustawia poziomu dostępu do odczytu i zapisu parametrów.

Wartość:

3: Ekspert
4: Serwis

Wskazówka: Poziom dostępu 3 (ekspert):
Dla tych parametrów jest już konieczna wiedza ekspercka (np. o parametryzowaniu BICO).
Poziom dostępu 4 (serwis):
Dla tych parametrów jest konieczne wprowadzenie odpowiedniego hasła (p3950) przez autoryzowany personel serwisowy.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0010 Filtr parametrów uruchomieniowych napędu / Fil par UR napędu

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	95	1

Opis: Ustawienie filtra parametrów dla uruchomienia napędu.

Poprzez odpowiednie ustawienie tego parametru odfiltrowywane są te parametry napędu, które są zapisywalne na różnych etapach uruchamiania.

Wartość:
0: Gotowy
1: Szybkie uruchomienie
2: Uruchomienie jednostki mocy
3: Uruchomienie silnika
5: Aplikacja technologiczna/jednostki
15: Zestawy danych
29: Tylko wewnętrznie dla Siemensa
30: Reset - parametra
39: Tylko wewnętrznie dla Siemensa
49: Tylko wewnętrznie dla Siemensa
95: Uruchomienie Safety Integrated

Zależność: Patrz również: r3996

Uwaga: Przy skasowaniu parametru do wartości 0, mogą wystąpić krótkie przerwy w komunikacji.

Wskazówka: Napęd może być załączony tylko poza uruchamianiem napędu (zwolnienie falownika). W tym celu parametr musi być ustawiony na 0.

Przez ustawienie p3900 nierówne 0 finalizowane jest szybkie uruchomienie i parametr ten jest automatycznie ustawiany na 0.

Procedura dla "kasowania parametrów": ustawić p0010 = 30 oraz p0970 = 1.

Po pierwszym rozruchu jednostki sterującej, wstępnym ustawieniu parametrów silnika odpowiednio do jednostki mocy i obliczeniu zależnych parametrów sterowania, p0010 jest automatycznie kasowany na 0.

p0010 = 3 służy do dalszego uruchamiania dodatkowych zestawów danych napędowych (tworzenie zestawów danych: patrz p0010 = 15).

p0010 = 29, 39, 49: Tylko do użytku wewnętrznego Siemensa!

p0015 Makro urządzenia napędowego / Makro urządzenia

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: C, C(1)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	999999	12

Opis: Wykonuje odpowiednie pliki makr.

Wybrany plik makra musi być dostępny na karcie pamięci/pamięci urządzenia.

Przykład:

p0015 = 6 --> Wykonany zostanie plik makro PM000006.ACX.

Zależność: Patrz również: p0700, p1000, r8570

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

Uwaga: Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Makra dostępne w określonym katalogu są wyświetlane w r8570. W liście eksperckiej programu uruchomieniowego r8570 nie występuje.

Makra dostępne jako standard są opisane w dokumentacji technicznej danego produktu.

Przywrócenie ustawień fabrycznych nie wpływa na wartość tego parametru.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0015 Makro urządzenia napędowego / Makro urządzenia

G120C DP

Poziom dostępu: 1 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C, C(1) | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	999999	7

Opis: Wykonuje odpowiednie pliki makr.

Wybrany plik makra musi być dostępny na karcie pamięci/pamięci urządzenia.

Przykład:

p0015 = 6 --> Wykonany zostanie plik makro PM000006.ACX.

Zależność: Patrz również: p0700, p1000, r8570

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

Uwaga: Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Makra dostępne w określonym katalogu są wyświetlane w r8570. W liście eksperckiej programu uruchomieniowego r8570 nie występuje.

Makra dostępne jako standard są opisane w dokumentacji technicznej danego produktu.

Przywrócenie ustawień fabrycznych nie wpływa na wartość tego parametru.

r0018 Control Unit wersja firmware'u / Wersja FW CU

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4294967295	-

Opis: Wyświetla wersję oprogramowania jednostki sterującej.

Zależność: Patrz również: r0197, r0198

Wskazówka: Przykład:

Wartość 1010100 należy interpretować jako V01.01.01.00.

r0020 Wartość zadana prędkości wygładzona / n_zad_wygł

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnej wygładzonej wartości zadanej prędkości obrotowej na wejściu regulatora prędkości obrotowej lub charakterystyki U/f (po interpolatorze).

Zależność: Patrz również: r0060

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.

Wartość zadana prędkości obrotowej jest dostępna jako wygładzona (r0020) i niewygładzona (r0060).

r0021 CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona / n_rzecz_wygł

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej prędkości obrotowej silnika.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r0022, r0063

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i może być używany tylko jako wielkość do wyświetlania..

Wartość rzeczywista prędkości obrotowej jest dostępna jako wygładzona (r0021, r0022) i niewygładzona (r0063).

r0022 Wartość rzeczywista prędkości obrotowej obr/min wygładzona / n_rz obr/min wygł

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej prędkości obrotowej silnika.

r0022 jest identyczny z r0021, jednak jego jednostką jest zawsze obr/min i w przeciwieństwie do r0021 nie da się jej przełączać.

Zależność: Patrz również: r0021, r0063

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i może być używany tylko jako wielkość do wyświetlania..

Wartość rzeczywista prędkości obrotowej jest dostępna jako wygładzona (r0021, r0022) i niewygładzona (r0063).

r0024 Częstotliwość wyjściowa wygładzona / f_wyj wygł

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Opis: Wskazanie wygładzonej częstotliwości przekształtnika.

Zależność: Patrz również: r0066

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.

Częstotliwość wyjściowa jest dostępna jako wygładzona (r0024) i niewygładzona (r0066).

r0025 CO: Napięcie wyjściowe wygładzone / U_wyj wygł

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wskazanie wygładzonego napięcia wyjściowego jednostki mocy.

Zależność: Patrz również: r0072

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.

Napięcie wyjściowe jest dostępne jako wygładzone (r0025) i niewygładzone (r0072).

r0026 CO: Napięcie obwodu DC wygładzone / Udc wygł

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej napięcia obwodu DC.

Zależność: Patrz również: r0070

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Pomiar napięcia obwodu DC < 200 V nie dostarcza żadnej ważnej wartości pomiarowej. W tym przypadku, gdy podłączy się zewnętrzne napięcie zasilające 24 V, w parametrze tym wyświetlana jest wartość ok. 24 V.

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go stosować tylko jako wielkość sygnalizacyjną.

Napięcie obwodu DC jest do dyspozycji w formie wygładzonej (r0026) i nie wygładzonej (r0070).

r0026 ustawia się na dolną wartość falistego napięcia obwodu DC.

r0027 CO: Wygładzona bezwzględna wartość rzeczywista prądu / Wygł moduł I_rzecz

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości bezwzględnej rzeczywistego prądu.

Zależność: Patrz również: r0068

Uwaga: Ten wygładzony sygnał nie nadaje się do diagnostyki lub przetwarzania dynamicznych przebiegów. Do tego należy używać wartość niewygładzoną.

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 300 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.

Moduł wartości rzeczywistej prądu jest dostępny jako wygładzony (r0027) i niewygładzony (r0068).

r0028 Wygładzony stopień wysterowania / St wyster wygł

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej stopnia wysterowania.

Zależność: Patrz również: r0074

Wskazówka: Smoothing time constant = 100 ms

The signal is not suitable as a process quantity and may only be used as a display quantity.

The modulation depth is available smoothed (r0028) and unsmoothed (r0074).

r0029 Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego pole wygładzona / Id_rzecz wygł

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej prądu wytwarzającego strumień.

Zależność: Patrz również: r0076

Wskazówka: Smoothing time constant = 300 ms

The signal is not suitable as a process quantity and may only be used as a display quantity.

The field-generating current actual value is available smoothed (r0029) and unsmoothed (r0076).

r0030 Wygładzona wartość rzeczywista prądu wytwarzającego moment / Iq_rzecz wygł

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej prądu wytwarzającego moment.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r0078

Wskazówka: Smoothing time constant = 300 ms

The signal is not suitable as a process quantity and may only be used as a display quantity.

The torque-generating current actual value is available smoothed (r0030) and unsmoothed (r0078).

r0031 Wygładzona wartość rzeczywista momentu / M_rzecz wygł

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: r0080

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.

Wartość rzeczywista prądu czynnego jest dostępna jako wygładzona (r0031) i niewygładzona (r0080).

r0032 CO: Wygładzona wartość rzeczywista mocy czynnej / P_czynna_rzecz wyg

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** r2004	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 14_10	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej mocy czynnej.

Zależność: Patrz również: r0082

Uwaga: Ten wygładzony sygnał nie nadaje się do diagnostyki lub przetwarzania dynamicznych przebiegów. Do tego należy używać wartość niewygładzoną.

Wskazówka: Moc oddawana na wale silnika.

Moc czynna jest do dyspozycji w formie wygładzonej (r0032 z 100 ms) i nie wygładzonej (r0082).

r0033 Wygładzona wartość wykorzystania momentu / M_wykorzyst wygł

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Displays the smoothed torque utilization as a percentage.

Zależność: This parameter is only available for vector control. For U/f control r0033 = 0 %.

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i może być używany tylko do wyświetlania wielkości.

Wykorzystanie momentu jest dostępne jako wygładzone (r0033) i niewygładzone (r0081).

Dla M_zad łącznie (r0079) > 0 obowiązuje:

- Żądany moment = M_zad łącznie
- Aktualna granica momentu = M_max górny skut (r1538)

Dla M_zad łącznie (r0079) <= 0 obowiązuje:

- Żądany moment = - M_zad łącznie
- Aktualna granica momentu = - M_max dolny skut (r1539)

Przy aktualnej granicy momentu = 0 obowiązuje: r0033 = 100 %

Przy aktualnej granicy momentu < 0 obowiązuje: r0033 = 0 %

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0034 CO: Obciążenie silnika / Obciążenie silnika

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [%]	**Max** - [%]	**Ustawienie fabryczne** - [%]

Opis: Wyświetlenie stopnia obciążenia silnika z termicznego modelu silnika I2t.

Zależność: Stopień obciążenia silnika jest określany tylko dla permanentnie wzbudzonych silników synchronicznych i gdy jest uaktywniony model silnika I2t.

Stopień obciążenia silnika jest tworzony ze stosunku temperatury modelu silnika I2t (minus 40 stopni Kelvina) do wartości odniesienia p0605 (próg błędu nadmiernej temperatury silnika) - 40 stopni Kelvina. Gdy nastąpi zmniejszenie p0605, zwiększa się r0034 przy niezmiennej temperaturze silnika.

Patrz również: p0611, p0615

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 100 ms

Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go stosować tylko jako wielkość sygnalizacyjną.

Wartość r0034 = -200.0 % wskazuje na niepoprawne wyświetlenie, na przykład ponieważ termiczny model silnika I2t nie został uaktywniony albo został nieprawidłowo sparametryzowany.

r0035 CO: Temperatura silnika / Temp sil

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2006	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 21_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min - [°C]	**Max** - [°C]	**Ustawienie fabryczne** - [°C]

Opis: Wskazanie aktualnej temperatury w silniku.

Wskazówka: Przy r0035 nierównym -200.0 °C obowiązuje:

- To wyświetlenie temperatury jest poprawne.
- Czujnik KTY jest przyłączony.
- W przypadku silnika asynchronicznego jest uaktywniony termiczny model silnika (p0601 = 0).

Przy r0035 równym -200.0 °C obowiązuje:

- To wyświetlenie temperatury jest niepoprawne (błąd czujnika temperatury).
- Czujnik PTC albo bimetalowy styk rozwierny jest przyłączony.
- W przypadku silnika asynchronicznego jest uaktywniony termiczny model silnika (p0601 = 0).

r0036 CO: Przeciążenie I2t jednostki mocy / Przeciąż I2t JM

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [%]	**Max** - [%]	**Ustawienie fabryczne** - [%]

Opis: Wskazanie przeciążenia jednostki mocy określonego przy pomocy obliczenia I2t.

Dla kontroli I2t jednostki mocy zdefiniowana jest wartość referencyjna prądu. Reprezentuje ona prąd przewodzony przez jednostkę mocy bez wpływu strat łączeniowych (np. długotrwale dopuszczalny prąd kondensatorów, indukcyjności, szyn prądowych, itd.).

Jeśli prąd referencyjny I2t jednostki mocy nie jest przekroczony, nie jest wyświetlane żadne przeciążenie (0 %).

W innym przypadku obliczany jest stopień przeciążenia cieplnego, przy czym 100 % prowadzi do wyłączenia.

Zależność: Patrz również: p0290

Patrz również: F30005

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0037[0...19] CO: Temperatury jednostki mocy / Temperatury JM

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2006	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 21_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Opis: Wyświetla temperaturę w jednostce mocy.

Indeks:
[0] = Inverter
[1] = Depletion layer
[2] = Reserved
[3] = Reserved
[4] = Interior of power unit
[5] = Inverter 1
[6...12] = Reserved
[13] = Depletion layer 1
[14...19] = Reserved

Wskazówka: Wartość -200 wskazuje na brak sygnału pomiarowego.

r0038 Współczynnik mocy wygładzony / Cos phi wygł

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla wygładzoną wartość rzeczywistą współczynnika mocy.

Wskazówka: Stała czasowa wygładzania = 300 ms
Sygnał nie nadaje się jako wielkość procesowa i wolno go używać tylko jako wielkość wskazującą.
Znaczenie przy silniku: współczynnik mocy silnika
Znaczenie przy zasilaniu: współczynnik mocy w punkcie przyłączenia (p3470, p3471)

r0039 Zużycie energii / Zużycie energii

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [kWH]	- [kWH]	- [kWH]

Opis: Wskazanie zużycia energii elektrycznej od ostatniego skasowania.

Zależność: Patrz również: p0040

p0040 Kasowanie wyswietlacza zużycia energii / Kas zuż energii

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned8
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do kasowania wskazania licznika zużycia energii (r0039).
Procedura:
Ustawić p0040 = 0 --> 1
Wskazanie jest kasowane i parametr automatycznie ustawiany jest z powrotem na zero.

Zależność: Patrz również: r0039

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0041 Oszczędność zużycia energii / Oszczędn energii

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [kWH]	- [kWH]	- [kWH]

Opis: Wskazuje zaoszczędzoną energię w odniesieniu do 100 godzin roboczych.

Zależność: Patrz również: p0040

p0045 Stała czasowa wygładzania dla wartości wyświetlanych / Wskazanie T_wygł

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	4.00 [ms]

Opis: Sets the smoothing time constant for the following display values:
r0063[1], r0068[1], r0080[1], r0082[1].

r0046.0...31 CO/BO: Brakujące zezwolenia / Brakujące zezwol

Poziom dostępu: 1 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie brakujących zwolnień, które uniemożliwiają uruchomienie regulacji napędu.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Brak zwolnienia WYŁ1	Tak	Nie	-
01	Brak zwolnienia WYŁ2	Tak	Nie	-
02	Brak zwolnienia WYŁ3	Tak	Nie	-
03	Brak zwolnienia pracy	Tak	Nie	-
04	Hamowanie DC brak zezwolenia	Tak	Nie	-
10	Brak zwolnienia generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
11	Brak startu generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
12	Brak zwolnienia wartości zadanej	Tak	Nie	-
16	Wewnętrzny brak zwolnienia WYŁ1	Tak	Nie	-
17	Wewnętrzny brak zwolnienia WYŁ2	Tak	Nie	-
18	Wewnętrzny brak zwolnienia WYŁ3	Tak	Nie	-
19	Wewnętrzny brak zwolnienia impulsów	Tak	Nie	-
20	Hamowanie DC wewnętrzny brak zezwolenia	Tak	Nie	-
21	Moduł mocy, brak zezwolenia	Tak	Nie	-
26	Napęd nieaktywny lub niezdolny do pracy	Tak	Nie	-
27	Rozmagnesowywanie nie gotowe	Tak	Nie	-
28	Brak otwarcia hamulca	Tak	Nie	-
30	Regulator prędkości zablokowany	Tak	Nie	-
31	Wartość zadana jog aktywna	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r0002

Wskazówka: Wartość r0046 = 0 oznacza, że występują wszystkie sygnały zwolnień dla tego napędu.
Bit 00 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p0840 jest sygnałem 0.
- Występuje blokada załączenia.

Bit 01 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p0844 lub p0845 jest sygnałem 0.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Bit 02 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p0848 lub p0849 jest sygnałem 0.

Bit 03 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p0852 jest sygnałem 0.

Bit 04 =1 (hamowanie DC aktywne), gdy:
- Źródło sygnału w p1230 jest sygnałem 1

Bit 10 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p1140 jest sygnałem 0.

Bit 11 = 1 (brak zwolnienia), gdy wartość zadana prędkości jest zamrożona, ponieważ:
- Źródło sygnału w p1141 jest sygnałem 0.
- Podawana jest wartość zadana prędkości z jog i oba źródła sygnału dla jog, bit 0 (p1055) i bit 1 (p1056) mają sygnał 1.

Bit 12 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Źródło sygnału w p1142 jest sygnałem 0.

Bit 16 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Występuje reakcja na błąd WYŁ1. Zwolnienie następuje tylko, gdy błąd zostanie usunięty i pokwitowany oraz zostanie zniesiona blokada załączenia przez WYŁ1 = 0.

Bit 17 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Wybrany jest tryb uruchamiania (p0010 > 0).
- Występuje reakcja na błąd WYŁ2.
- Napęd jest niezdolny do pracy.

Bit 18 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Nie jest jeszcze zakończone WYŁ3 lub występuje reakcja na błąd WYŁ3.

Bit 19 = 1 (wewnętrzny brak zwolnienia impulsów), gdy:
- Sterowanie sekwencyjne nie ma komunikatu gotowości.

Bit 20 = 1 (hamowanie DC wewnętrznie aktywne), gdy:
- Napęd nie jest w stanie "Praca" lub "WYŁ1/3".
- Brak wewnętrznego zwolnienia impulsów (r0046.19 = 0).

Bit 21 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Jednostka mocy nie wydaje zezwolenia (np. napięcie obwodu DC za niskie).
- Nie upłynął jeszcze czas otwierania (p1216) hamulca trzymającego.
- Hibernacja jest aktywna.

Bit 26 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Napęd jest niezdolny do pracy.

Bit 27 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Rozmagnesowywanie nie jest zakończone.

Bit 28 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Hamulec trzymający jest zamknięty lub nie otworzył się.

Bit 30 = 1 (regulator prędkości zablokowany), gdy występuje jeden z poniższych powodów:
- Aktywna jest identyfikacja położenia biegunów.
- Aktywna jest identyfikacja danych silnika (tylko określone kroki).

Bit 31 = 1 (brak zwolnienia), gdy:
- Podawana jest wartość zadana prędkości z jog 1 lub 2.

r0047 Identyfikacja danych silnika i optymalizacja regulatora prędk. / IDsil i opt reg n

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	300	-

Opis: Wyświetla aktualny status identyfikacji danych silnika (pomiar postojowy) i optymalizacji regulatora prędkości obrotowej/prędkości (pomiar obrotowy).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:

0: Brak pomiaru
115: Pomiar indukcyjności rozproszenia q (część 2)
120: Optymalizacja regulatora prędkości (test drgań)
140: Obliczanie nastawy regulatora prędkości
150: Pomiar momentu bezwładności
170: Pomiar prądu magnesowania i charakterystyki nasycenia
195: Pomiar indukcyjności rozproszenia q (część 1)
200: Pomiar obrotowy wybrany
220: Identyfikacja indukcyjności rozproszenia
230: Identyfikacja stałej czasowej wirnika
240: Identyfikacja indukcyjności stojana
250: Identyfikacja indukcyjności stojana LQLD
270: Identyfikacja rezystancji stojana
290: Identyfikacja czasu zablokowania zaworów
300: Pomiar postojowy wybrany

r0050.0...1 CO/BO: Skuteczny zestaw danych rozkazowych (CDS, Command Data Set) / Skuteczny CDS

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla skuteczny zestaw danych rozkazowych (Command Data Set, CDS).

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Skuteczny CDS bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	CDS ważny bit 1	ZAŁ	WYŁ	-

Zależność: Patrz również: p0810, r0836

Wskazówka: Zestaw danych rozkazowych wybrany przez wejście binektorowe (np. p0810) jest wskazywany przez r0836.

r0052.0...15 CO/BO: Słowo stanu 1 / Słowo stanu 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Gotowy do załączenia	Tak	Nie	-
01	Gotowy do pracy	Tak	Nie	-
02	Praca zwolniona	Tak	Nie	-
03	Występuje błąd	Tak	Nie	-
04	Wybieg silnika (WYŁ2) aktywny	Nie	Tak	-
05	Szybke hamowanie (WYŁ3) aktywne	Nie	Tak	-
06	Blokada załączenia aktywna	Tak	Nie	-
07	Występuje alarm	Tak	Nie	-
08	Odchyłka prędkości zadanej/rzeczywistej	Nie	Tak	-
09	Żądane sterowanie z PLC	Tak	Nie	-
10	Maksymalna prędkość obrotowa osiągnięta	Tak	Nie	-
11	Granica I, M, P osiągnięta	Nie	Tak	-
12	Hamulec silnika zwolniony	Tak	Nie	-
13	Alarm nadmiernej temperatury silnika	Nie	Tak	-
14	Silnik obraca się wprzód	Tak	Nie	-
15	Alarm przeciążenia przekształtnika	Nie	Tak	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Następujące bity stanu są wyświetlane w r0052.
Bit 00: r0899 bit 0
Bit 01: r0899 bit 1
Bit 02: r0899 bit 2
Bit 03: r2139 bit 3
Bit 04: r0899 bit 4
Bit 05: r0899 bit 5
Bit 06: r0899 bit 6
Bit 07: r2139 bit 7
Bit 08: r2197 bit 7
Bit 09: r0899 bit 7
Bit 10: r2197 bit 6
Bit 11: r0056 bit 13 (odwrócony)
Bit 12: r0899 bit 12
Bit 13: r2135 bit 12 (odwrócony)
Bit 14: r2197 bit 3
Bit 15: r2135 bit 15 (odwrócony)

r0053.0...11 CO/BO: Słowo stanu 2 (ZSW2) / Słowo stanu 2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetlenie słowa stanu 2.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Hamowanie DC aktywne	Tak	Nie	-
01	zarezerwowane	Tak	Nie	-
02	|n_rzecz| > p1080 (n_min)	Tak	Nie	-
03	zarezerwowane	Tak	Nie	-
04	zarezerwowane	Tak	Nie	-
05	zarezerwowane	Tak	Nie	-
06	|n_rzecz| >= r1119 (n_zad)	Tak	Nie	-
07	zarezerwowane	Tak	Nie	-
08	zarezerwowane	Tak	Nie	-
09	Przyspieszanie/hamowanie zakończone	Tak	Nie	-
10	Wyjście regulatora techn. przy dolnym ograniczeniu	Tak	Nie	-
11	Wyjście regulatora techn. przy dgórnym ograniczeniu	Tak	Nie	-

Zachować ostrożność: Źródła sygnału połączenia sprzęgającego słowa stanu PROFIdrive są ustalane przez p2081.

Wskazówka: Następujące bity stanu są wyświetlane w r0053.
Bit 00: r1239 bit 8
Bit 02: r2197 bit 0 (odwrócony)
Bit 06: r2197 bit 4
Bit 10: r2349 bit 10
Bit 11: r2349 bit 11

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0054.0...15 CO/BO: Słowo sterowania 1 / Słowo sterowania 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo sterowania 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	ZAŁ / WYŁ1	Tak	Nie	-
01	WP / WYŁ2	Tak	Nie	-
02	BB / WYŁ3 (AUS3)	Tak	Nie	-
03	Zwolnienie pracy	Tak	Nie	-
04	Zwolnienie generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
05	Kontynuacja generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
06	Zwolnienie wartości zadanej prędkości	Tak	Nie	-
07	Kwitowanie błędu	Tak	Nie	-
08	Jog bit 0	Tak	Nie	3030
09	Ruch impulsowy bit 1	Tak	Nie	3030
10	Sterowanie przez PLC	Tak	Nie	-
11	Odwrócenie kierunku (wartość zadana)	Tak	Nie	-
13	Potencjometr silnikowy wyżej	Tak	Nie	-
14	Potencjometr silnikowy niżej	Tak	Nie	-
15	CDS Bit 0	Tak	Nie	-

Wskazówka: Następujące bity sterujące są wyświetlane w r0054:

Bit 00: r0898 bit 0

Bit 01: r0898 bit 1

Bit 02: r0898 bit 2

Bit 03: r0898 Bit 3

Bit 04: r0898 bit 4

Bit 05: r0898 bit 5

Bit 06: r0898 bit 6

Bit 07: r2138 bit 7

Bit 08: r0898 Bit 8

Bit 09: r0898 bit 9

Bit 10: r0898 bit 10

Bit 11: r1198 bit 11

Bit 13: r1198 bit 13

Bit 14: r1198 bit 14

Bit 15: r0836 bit 0

Dot. bitu 10:

Gdy jest ustawiony p0700 = 2, wówczas bit 10 zawsze ma stan "1".

r0055.0...15 CO/BO: Supplementary control word / Suppl STW

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays supplementary control word.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Fixed setp bit 0	Tak	Nie	-
01	Fixed setp bit 1	Tak	Nie	-
02	Fixed setp bit 2	Tak	Nie	-
03	Fixed setp bit 3	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

04	Reserved	Tak	Nie	-
05	Reserved	Tak	Nie	-
08	Technology controller enable	Tak	Nie	-
09	DC braking enable	Tak	Nie	-
11	Reserved	Tak	Nie	-
12	Reserved	Tak	Nie	-
13	External fault 1 (F07860)	Nie	Tak	-
15	CDS bit 1	Tak	Nie	-

Wskazówka: The following control bits are displayed in r0055:

Bit 00: r1198 Bit 0

Bit 01: r1198 Bit 1

Bit 02: r1198 Bit 2

Bit 03: r1198 Bit 3

Bit 08: r2349 Bit 0 (negated)

Bit 09: r1239 Bit 11

Bit 13: r2138 Bit 13

Bit 15: r0836 Bit 1

r0056.0...15 CO/BO: Słowo stanu regulacji / Sł stanu regulacji

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu regulacji.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Zakończona inicjalizacja	Tak	Nie	-
01	Zakończone rozmagnesowywanie	Tak	Nie	-
02	Występuje zwolnienie impulsów	Tak	Nie	-
03	Występuje łagodny rozruch	Tak	Nie	-
04	Zakończono magnesowanie	Tak	Nie	-
05	Zwiększenie napięcia przy rozruchu	Akt.	Nieaktywne	6300
06	Napięcie przyspieszania	Akt.	Nieaktywne	6300
07	Częstotliwość ujemna	Tak	Nie	-
08	Osłabienie pola aktywne	Tak	Nie	-
09	Granica napięcia aktywna	Tak	Nie	6714
10	Ograniczenie poślizgu aktywne	Tak	Nie	6310
11	Granica częstotliwości aktywna	Tak	Nie	-
12	Wyjście napięciowe regulatora ograniczenia prądu aktywne	Tak	Nie	-
13	Ograniczenie prądu/momentu obrotowego	Akt.	Nieaktywne	6060
14	Regulator-Udc_max aktywny	Tak	Nie	6220, 6320
15	Regulator-Udc_min aktywny	Tak	Nie	6220, 6320

r0060 CO: Wartość zadana prędkości obr.przed filtrem wartości zadanej / n_zad przed filtr

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnej wartości zadanej prędkości obrotowej na wejściu regulatora prędkości obrotowej lub charakterystyki U/f (po interpolatorze).

Zależność: Patrz również: r0020

Wskazówka: Wartość zadana prędkości obrotowej jest dostępna jako wygładzona (r0020) i niewygładzona (r0060).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0062 CO: Wartość zadana obrotów za filtrem / n_zad po filtrze

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnej wartości zadanej prędkości obrotowej po filtrach wartości zadanej.

r0063[0...2] CO: Obroty rzeczywiste / n_rzecz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnej wartości rzeczywistej prędkości obrotowej regulacji prędkości obrotowej i sterowania U/f.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045
[2] = Obliczone z f_zad - f_poślizg

Zależność: Patrz również: r0021, r0022

Wskazówka: The speed actual value r0063[0] is additionally displayed - smoothed with p0045 - in r0063[1].

The speed (r0063[2]) calculated from the output frequency and slip can only be compared with the speed actual value (r0063[0]) in the steady-state.

r0064 CO: Różnica regulacji regulatora obrotów / Różn reg reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnej różnicy regulacji regulatora prędkości obrotowej.

r0065 Częstotliwość poślizgu / f_poślizg

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 2_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Opis: Wskazanie częstotliwości poślizgu przy silnikach asynchronicznych (ASM).

r0066 CO: Częstotliwość wyjściowa / f_wyj

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 2_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Opis: Displays the output frequency of the power unit.

Zależność: Patrz również: r0024

Wskazówka: Częstotliwość wyjściowa jest dostępna jako wygładzona (r0024) i niewygładzona (r0066).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0067 CO: Maksymalny prąd wyjściowy / I_wyj maks

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Displays the maximum output current of the power unit.

Zależność: Maksymalny prąd wyjściowy podlega wpływom sparametryzowanych granic prądowych, jak również ochrony cieplnej silnika i przekształtnika.
Patrz również: p0290, p0640

r0068[0...1] CO: Bezwzględna wartość rzeczywista prądu / I_rzecz moduł

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie bezwzględnej wartości rzeczywistej prądu.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045

Zależność: Patrz również: r0027

Uwaga: Wartość jest aktualizowana z czasem próbkowania regulatora prądu.

Wskazówka: Wartość bezwzględna prądu = sqrt(Iq^2 + Id^2)
Moduł wartości rzeczywistej prądu jest dostępny jako wygładzony (r0027 z 300 ms, r0068[1] z p0045) i niewygładzony (r0068[0]).

r0069[0...6] CO: Rzeczywista wartość prądu fazowego / Wart rzecz I_faz

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_5 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [A]	- [A]	- [A]

Opis: Wskazanie zmierzonych wartości rzeczywistych prądów fazowych jako wartość szczytowa.

Indeks: [0] = Faza U
[1] = Faza V
[2] = Faza W
[3] = Przesynięcie (offset) fazy U
[4] = Przesynięcie (offset) fazy V
[5] = Przesynięcie (offset) fazy W
[6] = Suma U, V, W

Wskazówka: W indeksie 3 ... 5 wyświetlane są prądy przesunięcia 3 faz, które są dodawane do korekcji prądów fazowych.
W indeksie 6 wyświetlana jest suma 3 skorygowanych prądów fazowych.

r0070 CO: Rzeczywista wartość napięcia obwodu DC / Udc wart rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 5_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Wskazanie zmierzonej wartości rzeczywistej napięcia obwodu DC.

Zależność: Patrz również: r0026

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: When measuring a DC link voltage < 200 V, for the Power Module a valid measured value is not supplied. In this case, when an external 24 V power supply is connected, a value of approx. 24 V is displayed in the display parameter.

Wskazówka: Napięcie obwodu DC jest dostępne jako wygładzone (r0026) i niewygładzone (r0070).

r0071 Maksymalne napięcie wyjściowe / U_wyj max

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 5_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wskazanie maksymalnego napięcia wyjściowego.

Zależność: Maksymalne napięcie wyjściowe zależy od aktualnego napięcia obwodu DC (r0070) i od maksymalnego stopnia wysterowania (p1803).

Wskazówka: Ze wzrostem (silnikowego) obciążenia silnika maleje maksymalne napięcie wyjściowe z powodu zredukowanego napięcia obwodu DC.

r0072 CO: Napięcie wyjściowe / U_wyj

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 5_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Displays the actual output voltage of the power unit.

Zależność: Patrz również: r0025

Wskazówka: Napięcie wyjściowe jest dostępne jako wygładzone (r0025) i niewygładzone (r0072).

r0073 Maksymalny stopień modulacji / Maks st modulacji

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie maksymalnego stopnia modulacji.

Zależność: Patrz również: p1803

r0074 CO: Stopień wysterowania / Stopień wyster

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie aktualnego stopnia wysterowania.

Zależność: Patrz również: r0028

Wskazówka: Przy modulacji wektora przestrzennego 100 % odpowiada maksymalnemu napięciu wyjściowemu bez przesterowania.

Wartości powyżej 100 % wskazują na przesterowanie, wartości poniżej 100 % są bez przesterowania.

Napięcie fazowe (międzyfazowe, skuteczne) jest obliczane następująco: (r0074 x r0070) / (sqrt(2) x 100 %).

Stopień wysterowania jest dostępny jako wygładzony (r0028) i niewygładzony (r0074).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0075 CO: Wartość zadana prądu wytwarzającego pole / Id_zad

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wartości zadanej prądu wytwarzającego strumień (Id_zad).
Wskazówka: Przy sterowaniu U/f wartość ta jest bez znaczenia.

r0076 CO: Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego pole / Id_rzecz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wartości rzeczywistej prądu wytwarzającego strumień (Id_rz).
Zależność: Patrz również: r0029
Wskazówka: Przy sterowaniu U/f wartość ta jest bez znaczenia.
Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego strumień jest dostępna jako wygładzona (r0029) i niewygładzona (r0076).

r0077 CO: Wartość zadana prądu wytwarzającego moment / Wartość zadana Iq

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wartości zadanej prądu wytwarzającego moment/siłę.
Wskazówka: Przy sterowaniu U/f wartość ta jest bez znaczenia.

r0078 CO: Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego moment / Iq_rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie wartości rzeczywistej prądu wytwarzającego moment (Iq_rz).
Zależność: Patrz również: r0030
Wskazówka: Przy sterowaniu U/f wartość ta jest bez znaczenia.
Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego moment jest dostępna jako wygładzona (r0030 z 300 ms) i niewygładzona (r0078).

r0079 CO: Wart. zadana momentu obr. / M_zad łącznie

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wyświetla wartość zadaną momentu obrotowego na wyjściu regulatora prędkości.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0080[0...1] CO: Wartość rzeczywista momentu / M_rzecz

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie aktualnej wartości rzeczywistej momentu obrotowego.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045

Zależność: Patrz również: r0031

Wskazówka: Wartość rzeczywista momentu obrotowego jest dostępna jako wygładzona (r0031 z 100 ms, r0080[1] z p0045) i niewygładzona (r0080[0]).

r0081 CO: Wykorzystanie momentu / M_wykorzyst

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wykorzystania momentu w procentach.
Wykorzystanie momentu uzyskuje się z zażądanego wygładzonego momentu odniesionego do granicy momentu.

Zależność: This parameter is only available for vector control. For U/f control r0081 = 0 %.
Patrz również: r0033

Wskazówka: Wykorzystanie momentu jest dostępne jako wygładzone (r0033) i niewygładzone (r0081).
Wykorzystanie momentu otrzymuje się z momentu żądanego odniesionego do granicy momentu, jak następuje:
- Moment dodatni: r0081 = (r0079 / r1538) * 100 %
- Moment ujemny: r0081 = (-r0079 / -r1539) * 100 %

r0082[0...2] CO: Wartość rzeczywista mocy czynnej / P_rzecz

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** r2004	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 14_5	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Opis: Wskazanie chwilowej mocy czynnej.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045
[2] = Moc elektryczna

Zależność: Patrz również: r0032

Wskazówka: Mechaniczna moc czynna jest dostępna jako wygładzona (r0032 z 100 ms, r0082[1] z p0045) i niewygładzona (r0082[0]).

r0083 CO: Wartość zadana strumienia / W zad strumienia

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wartości zadanej strumienia.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0084[0...1] CO: Wartość rzeczywista strumienia / W rzecz strumienia

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wartości rzeczywistej strumienia.
Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone

r0087 CO: Rzeczywista wartość współczynnika mocy / Cos phi rzecz

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie aktualnego współczynnika mocy czynnej.

r0089[0...2] Rzeczywista wartość napięcia fazowego / U_faz wart rzecz

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 5_3 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Wskazanie aktualnego napięcia fazowego.
Indeks: [0] = Faza U
[1] = Faza V
[2] = Faza W
Wskazówka: Wartości są określane z czasu trwania załączenia tranzystora.

p0100 Norma silnika IEC/NEMA / Norma sil IEC/NEMA

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Określa czy ustawienia mocy silnika i przekształtnika (np. moc znamionowa silnika - p0307) są wyrażane w [kW], czy w [hp].
Zależnie od wyboru, częstotliwość znamionowa silnika (p0310) ustawiana jest na 50 Hz lub 60 Hz.
Dla p0100 = 0, 2 obowiązuje: należy sparametryzować współczynnik mocy (p0308).
Dla p0100 = 1 obowiązuje: należy sparametryzować sprawność (p0309).
Wartość: 0: Silnik IEC (50 Hz, jednostki SI)
1: Silnik NEMA (60 Hz, jednostki US)
2: Silnik NEMA (60 Hz, jednostki SI)
Zależność: Przy zmianie p0100 kasowane są wszystkie parametry znamionowe silnika. Dopiero wtedy wykonywane są ewentualne przeliczenia jednostek.
Zmieniane są jednostki wszystkich parametrów silnika, które zależą od wyboru IEC lub NEMA.
Patrz również: r0206, p0210, p0300, p0304, p0305, p0307, p0308, p0309, p0310, p0311, p0320, p0322, p0323, p0335, p1800
Wskazówka: Wartość parametru nie jest kasowana przez przywrócenie ustawień fabrycznych (p0010 = 30, p0970).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0170 Liczba zestawów danych rozkazowych (CDS) / Liczba CDS

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned8
Możliwość zmiany: C(15)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
2	2	2

Opis: Ustawia liczbę zestawów danych rozkazowych (Command Data Set, CDS).

Zależność: Patrz również: p0010, r3996

Uwaga: Podczas tworzenia zestawów danych mogą wystąpić krótkie przerwy w komunikacji.

Wskazówka: Poprzez to przełączenie zestawów danych można przełączać parametry rozkazowe (parametry BICO).

p0180 Liczba zestawów danych napędu (DDS). / Liczba DDS

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned8
Możliwość zmiany: C(15)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	1	1

Opis: Ustawia liczbę zestawów danych napędu (Drive Data Set, DDS).

Zależność: Patrz również: p0010, r3996

Uwaga: When the data sets are created, short-term communication interruptions may occur.

r0197 Bootloader vers / Bootloader vers

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the bootloader version.

Zależność: Patrz również: r0018, r0198

Wskazówka: Example:
The value 1010100 should be interpreted as V01.01.01.00.

r0198[0...1] BIOS/EEPROM data version / BIOS/EEPROM vers

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the BIOS and EEPROM data version.
r0198[0]: BIOS version
r0198[1]: EEPROM data version

Zależność: Patrz również: r0018, r0197

Wskazówka: Example:
The value 1010100 should be interpreted as V01.01.01.00.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0199[0...24] Nazwa obiektu napędowego / Nazwa DO

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Dowolnie przypisywalna nazwa dla obiektu napędowego.

Nazwy tej nie można wprowadzić w oprogramowaniu uruchomieniowym przez listę ekspercką, lecz można ją podać w asystencie konfiguracji. Nazwę obiektu można potem zmieniać przez standardowy mechanizmy Windowsa w nawigatorze projektu.

Wskazówka: Parametr nie podlega wpływowi przywracania ustawień fabrycznych.

p0201[0...n] Numer kodowy jednostki mocy JM / Nr kodowy JM

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(2) **Normalizacja:** - **Datensatz:** PDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Ustawia aktualny numer kodowy z r0200 do potwierdzenia używanej jednostki mocy.

Numer kodowy jest automatycznie transferowany z r0200 do p0201 przy pierwszym uruchomieniu.

Wskazówka: The parameter is used to identify when the drive is being commissioned for the first time.

The power unit commissioning can only be exited (p0201 = r0200), if the actual and acknowledged code numbers are identical (p0010 = 2).

When the code number is changed, the connection voltage (p0210) is checked and, if necessary, adjusted.

r0204[0...n] Właściwości sprzętowe jednostki mocy / Właśc HW JM

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** PDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla właściwości wspierane przez sprzęt jednostki mocy.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
01	Dostępny filtr-RFI	Tak	Nie	-
07	Zwrot energii do sieci F3E	Tak	Nie	-
08	Wewnętrzny moduł hamowania	Tak	Nie	-
12	Bezpieczne sterowanie hamulca (SBC) wspierane	Nie	Tak	-
14	Wewnętrzny filtr wyjściowy LC	Tak	Nie	-

p0205 Aplikacja jednostki mocy / Aplikacja JM

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(1, 2) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Przeciążenia cykli obciążenia obowiązują pod warunkiem, że przed i po przeciążeniu przekształtnik pracuje ze swoim podstawowym prądem obciążenia. Przy tym podstawą czasu trwania cyklu obciążenia jest 300 s.

Wartość:

0: Cykl pracy z wysoką przeciążalnością dla napędów wektorowych

1: Cykl pracy z lekką przeciążalnością dla napędów wektorowych

Zależność: Patrz również: r3996

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Wartość parametru nie jest kasowana przez przywrócenie ustawień fabrycznych (patrz p0010 = 30, p0970).
Przy zmianie zastosowania jednostki mocy mogą wystąpić krótkie przerwy komunikacji.

Wskazówka: Przy zmianie parametru wszystkie parametry silnika, aplikacje technologiczne i rodzaj regulacji są ustawiane odpowiednio do wybranego zastosowania. Na obliczenie przeciążenia termicznego parametr nie ma żadnego wpływu.
p0205 można zmienić tylko na te ustawienia, które są zapisane w EEPROM modułu mocy.

r0206[0...4] Moc znamionowa jednostki mocy / P_znam JM

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 14_6 **Wybór jednostek:** p0100

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Opis: Wyświetla moc znamionową jednostki mocy dla różnych cykli obciążenia.

Indeks: [0] = Wartość znamionowa
[1] = Cykl obciążenia z lekkim przeciążeniem
[2] = Cykl obciążenia z wysokim przeciążeniem
[3] = zarezerwowane
[4] = zarezerwowane

Zależność: Napędy IEC (p0100 = 0): jednostka kW
Napędy NEMA (p0100 = 1): jednostka hp
Patrz również: p0100, p0205

r0207[0...4] Prąd znamionowy jednostki mocy / I_znam DC JM

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wyświetla prąd znamionowy jednostki mocy dla różnych cykli obciążenia.

Indeks: [0] = Rated value
[1] = Load duty cycle with low overload
[2] = Load duty cycle with high overload
[3] = Reserved
[4] = Reserved

Zależność: Patrz również: p0205

r0208 Znamionowe napięcie sieci zasilającej jednostki mocy / U_znam JM

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wyświetla napięcie znamionowe jednostki mocy.
r0208 = 400: 380 - 480 V +/-10 %
r0208 = 500: 500 - 600 V +/-10 %
r0208 = 690: 660 - 690 V +/-10 %

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0209[0...4] Prąd maksymalny jednostki mocy / I_max JM

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wyświetla maksymalny prąd wyjściowy jednostki mocy.

Indeks: [0] = Catalog
[1] = Load duty cycle with low overload
[2] = Load duty cycle with high overload
[3] = Reserved
[4] = Reserved

Zależność: Patrz również: p0205

p0210 Napięcie przyłączeniowe urządzenia / U_przyłączeniowe

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: C(2), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
1 [V]	63000 [V]	400 [V]

Opis: Sets the drive unit supply voltage (rms value of the phase-to-phase line supply voltage).

Zależność: Ustawić p1254, p1294 (automatyczna detekcja poziomów załączania Udc) = 0.

Poziomy załączania regulatora Udc_max są wtedy określane bezpośrednio przez p0210.

Zachować ostrożność: Jeśli napięcie sieci jest wyższe niż wprowadzona wartość, to w określonych warunkach regulator Udc jest automatycznie deaktywowany, aby uniknąć przyspieszenia silnika. W tym przypadku wystawiany jest odpowiedni alarm.

Wskazówka: Setting ranges for p0210 as a function of the rated power unit voltage:

U_rated = 230 V:

- p0210 = 200 ... 240 V

U_rated = 400 V:

- p0210 = 380 ... 480 V

U_rated = 500 V:

- p0210 = 500 ... 600 V

U_rated = 690 V:

- p0210 = 660 ... 690 V

The pre-charging switch-in threshold for the DC link voltage (Vdc) is calculated from p0210:

Vdc_pre = p0210 * 0.82 * 1.35

The undervoltage thresholds for the DC link voltage (Vdc) are calculated from p0210 as a function of the rated power unit voltage:

U_rated = 400 V:

- U_min = p0210 * 0.78 > 360 V

U_rated = 500 V:

- U_min = p0210 * 0.76

U_rated = 690 V:

- U_min = p0210 * 0.74 > 450 V

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0230 Typ filtra napędu po stronie silnika / Nap typ filtra sil

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1, 2)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	4	0

Opis: Ustawienie typu filtra po stronie silnika.

Wartość:
0: Bez filtra
1: Dławik silnikowy
2: Filtr du/dt
3: Filtr sinusoidalny, Siemens
4: Filtr sinusoidalny, obcy producent

Zależność: Przy pomocy p0230 następuje wpływ na następujące parametry:

p0230 = 1:

--> p0233 (dławik silnikowy jednostki mocy) = indukcyjność filtra

p0230 = 3:

--> p0233 (dławik silnikowy jednostki mocy) = indukcyjność filtra

--> p0234 (pojemność filtra sinusoidalnego jednostki mocy) = pojemność filtra

--> p0290 (reakcja na przeciążenie jednostki mocy) = blokada redukcji częstotliwości impulsów

--> p1082 (maksymalna prędkość obrotowa) = Fmax filtra / liczba par biegunów

--> p1800 (częstotliwość impulsów) >= znamionowa częstotliwość pulsowania filtra

--> p1802 (tryb modulatora) = modulacja wektora przestrzennego bez przesterowania

p0230 = 4:

--> p0290 (reakcja na przeciążenie jednostki mocy) = zablokowanie redukcji częstotliwości impulsów

--> p1802 (tryb modulatora) = modulacja wektora przestrzennego bez przesterowania

Następujące parametry użytkownik musi ustawić według karty danych filtra sinusoidalnego i sprawdzić czy są one dopuszczalne:

--> p0233 (dławik silnikowy jednostki mocy) = indukcyjność filtra

--> p0234 (pojemność filtra sinusoidalnego jednostki mocy) = pojemność filtra

--> p1082 (maksymalna prędkość obrotowa) = Fmax filtr / liczba par biegunów

--> p1800 (częstotliwość pulsowania) >= znamionowa częstotliwość pulsowania filtra

Patrz również: p0233, p0234, p0290, p1082, p1800, p1802

Wskazówka: Jeżeli jednostka mocy (np. PM260) dysponuje wewnętrznym filtrem sinusoidalnym, parametru nie można zmienić.

Jeżeli typ filtra nie daje się wybrać, wówczas tej tym filtra jest niedopuszczony dla modułu mocy.

p0230 = 1:

Moduły mocy z dławikiem wyjściowym są ograniczone do częstotliwości wyjściowych od 150 Hz.

p0230 = 3:

Moduły mocy z filtrem sinusoidalnym są ograniczone do częstotliwości wyjściowych od 200 Hz.

p0233 Moduł mocy dławik silnika / JM dławik sil

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(2), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [mH]	1000.000 [mH]	0.000 [mH]

Opis: Wprowadzenie indukcyjności filtra podłączonego na wyjściu jednostki mocy.

Zależność: Parametr jest automatycznie ustawiany przy wyborze filtra p0230, gdy dla jednostki mocy zdefiniowany jest filtr Siemensa.

Patrz również: p0230

Wskazówka: Przy opuszczaniu szybkiego uruchamiania przez p3900 = 1, parametr ustawiany jest na zdefiniowaną wartość filtra Siemensa lub na zero. Dlatego wartość parametru obcego filtra należy podać dopiero poza uruchamianiem (p0010 = 0) i następnie wykonać obliczenie regulatora (p0340 = 3).

Jeśli jednostka mocy posiada wewnętrzny filtr sinusoidalny, to nie można zmienić wartości parametru.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0234 Moduł mocy pojemność filtra sinus / JM C filtra sin

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(2), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [µF]	1000.000 [µF]	0.000 [µF]

Opis: Wprowadzenie pojemności filtra sinusoidalnego podłączonego na wyjściu jednostki mocy.

Zależność: Parametr jest automatycznie ustawiany przy wyborze filtra p0230, gdy dla jednostki mocy zdefiniowany jest filtr Siemensa.

Patrz również: p0230

Wskazówka: Wartość parametru zawiera sumę szeregowo połączonych pojemności jednej fazy (faza - ziemia).

Przy opuszczaniu szybkiego uruchamiania przez p3900 = 1, parametr ustawiany jest na zdefiniowaną wartość filtra Siemensa lub na zero. Dlatego wartość parametru obcego filtra należy podać dopiero poza uruchamianiem (p0010 = 0) i następnie wykonać obliczenie regulatora (p0340 = 3).

Jeśli jednostka mocy posiada wewnętrzny filtr sinusoidalny, to nie można zmienić wartości parametru.

r0238 Wewnętrzna rezystancja modułu mocy / R wewn JM

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Opis: Wyświetla wewnętrzną rezystancję jednostki mocy (rezystancja IGBT i kabli).

p0278 Napięcie obwodu DC próg podnapięciowy redukcja / Udc U_podnap red

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-80 [V]	0 [V]	0 [V]

Opis: Ustawienie wartości bezwzględnej, o jaką będzie redukowany próg do wyzwolenia błędu podnapięciowego (F30003).

Zależność: Patrz również: p0210

Patrz również: F30003

Uwaga: When using a Control Supply Module (CSM) for 24 V supply from the DC link, the minimum continuous DC link voltage may not lie below 430 V. DC link voltages in the range 300 ... 430 V are permissible up to a duration of 1 min.

p0287[0...1] Progi nadzoru doziemienia / Próg doziemienia

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	100.0 [%]	[0] 6.0 [%]
		[1] 16.0 [%]

Opis: Ustawienie progów wyłączenia dla kontroli doziemienia.

Ustawienie następuje w procentach prądu maksymalnego jednostki mocy (r0209).

Indeks: [0] = Próg rozpoczęcia ładowania wstępnego
[1] = Próg zakończenia ładowania wstępnego

Zależność: Patrz również: F30021

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0289 CO: Maksymalny prąd wyjściowy części mocy / I_wyj max JM

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2002	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie aktualnego maksymalnego prądu wyjściowego jednostki mocy z uwzględnieniem współczynników redukcyjnych.

p0290 Reakcja na przeciążenie jednostki mocy (JM) / Reakcja przec JM

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	2

Opis: Sets the response to a thermal overload condition of the power unit.

The following quantities can result in a response to thermal overload:

- heat sink temperature (r0037.0)
- chip temperature (r0037.1)
- power unit overload I2T (r0036)

Possible measures to avoid thermal overload:

- reduce the output current limit r0289 and r0067 or the output frequency (for V/f control) indirectly via the output current limit and the intervention of the current limiting controller).
- reduce the pulse frequency.

A reduction, if parameterized, is always realized after an appropriate alarm is output.

Wartość:
0: Zmniejszyć prąd wyjściowy lub częstotliwość wyjściową
1: Nie ma redukcji, wyłączenie przy osiągnięciu progu przeciążenia
2: Redukcja I_wyj lub f_wyj i f_puls (nie przez I2t)
3: Zmniejszyć częstotliwość impulsów (nie poprzez I2t)

Zależność: Jeśli jako filtr wyjściowy sparametryzowany jest filtr sinusoidalny (p0230 = 3, 4), to wybieralne są jeszcze tylko reakcje bez redukcji częstotliwości pulsowania (p0290 = 0, 1).

Jeśli występuje błąd lub alarm, to ustawiane jest r2135.13 lub r2135.15.

Patrz również: r0036, r0037, p0230, r2135

Patrz również: A05000, A05001, A07805

Zachować ostrożność: Jeśli przeciążenie termiczne jednostki mocy nie zostanie wystarczająco zredukowane przez zastosowane środki, to zawsze nastąpi wyłączenie. Dzięki temu jednostka mocy jest chroniona niezależnie od ustawienia tego parametru.

Wskazówka: The setting p0290 = 0, 2 is only practical if the load decreases with decreasing speed (e.g. for applications with variable torque such as for pumps and fans).

Under overload conditions, if the current and torque limits are reduced, and therefore the motor is braked, then forbidden speed ranges (e.g. minimum speed and suppression [skip] speeds) can also be passed through.

For p0290 = 2, 3, the I2t overload detection of the power unit does not influence the responses.

When the motor data identification routine is selected, p0290 cannot be changed.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0292[0...1] Power unit temperature alarm threshold / PU T_alrm thresh

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [°C]	25 [°C]	[0] 5 [°C] [1] 15 [°C]

Opis: Sets the alarm threshold for power unit overtemperatures. The value is set as a difference to the tripping (shutdown) temperature.

Drive:

If this threshold is exceeded, an overload alarm is generated and the system responds as parameterized in p0290.

Infeed:

When the threshold value is exceeded, only an overload alarm is output.

Indeks: [0] = Heat sink temperature
[1] = Power semiconductor (chip) temperature

Zależność: Patrz również: r0037, p0290

Patrz również: A05000

p0295 Czas opóźnienia wentylatora / Czas wybiegu went

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [s]	600 [s]	0 [s]

Opis: Ustawienie czasu wybiegu wentylatora po wyłączeniu impulsów dla jednostki mocy.

Wskazówka: - Under certain circumstances, the fan can continue to run for longer than was set (e.g. as a result of the excessively high heat sink temperature).

- For values less than 1 s, a 1 s run on time for the fan is active.

- for a PM230 power unit, sizes D - F the parameter is ineffective.

p0300[0...n] Wybór typu silnika / Wyb typu silnika

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1, 3)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	17	0

Opis: Wybór typu silnika.

Pierwsza cyfra wartości parametru opisuje zawsze generalny typ silnika i odpowiada silnikowi obcemu przynależnemu do listy silników:

1 = silnik asynchroniczny obrotowy

2 = silnik synchroniczny obrotowy

Wprowadzenie informacji o typie jest potrzebne do filtrowania parametrów specyficznych dla silnika i do optymalizacji zachowania się w czasie pracy. Na przykład w przypadku silników synchronicznych nie jest stosowany współczynnik mocy (p0308) wzgl. wyświetlany (w BOP/AOP).

Wartość:
0: Brak silnika
1: Silnik asynchroniczny (rotacyjny)
2: Silnik synchroniczny(rotacyjny, z magnes.trwałymi)
17: 1LA7 standardowy silnik asynchroniczny

Zależność: Przy wyborze typu silnika z serii 1LA7 parametry modelu cieplnego silnika ustawiane są wstępnie w zależności od p0307 i p0311.

Wskazówka: Po pierwszym rozruchu jednostki sterującej lub po przywróceniu ustawień fabrycznych, typ silnika jest automatycznie ustawiany wstępnie na silnika asynchroniczny (p0300 = 1).

Jeśli nie wybrano żadnego typu silnika (p0300 = 0), to nie można wyjść z uruchamiania napędu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0301[0...n] Wybór numeru kodu silnika / Wyb n-ru kodu sil

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: C(1, 3)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	65535	0

Opis: Parametr służy do wyboru silnika z listy parametrów silnika.

Przy zmianie numeru kodowego (poza zmianą na 0) wszystkie parametry silnika są wypełniane z wewnętrznie dostępnej listy parametrów.

Zależność: Ustawialne są tylko numery kodowe silników, które odpowiadają typowi silnika wybranemu w p0300.

Patrz również: p0300

Wskazówka: Numer kodowy silnika można zmienić tylko, jeśli najpierw wybrano pasujący silnik z listy w p0300.

Przy wyborze silnika z listy (p0300 >= 100) uruchomienie napędu można opuścić tylko, gdy zostanie wybrany numer kodowy.

p0304[0...n] Silnik- napięcie znamionowe / U_znam sil

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0 [Uskut]	20000 [Uskut]	0 [Uskut]

Opis: Ustawienie napięcia znamionowego silnika (tabliczka znamionowa).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Przy wprowadzaniu wartości parametru należy uwzględnić rodzaj połączenia silnika (gwiazda/trójkąt).

Gdy jednostka sterująca dokonała rozruchu po raz pierwszy lub zostały przywrócone ustawienia fabryczne, parametr jest ustawiany wstępnie odpowiednio do jednostki mocy.

p0305[0...n] Silnik- prąd znamionowy / I_znam sil

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [Askut]	10000.00 [Askut]	0.00 [Askut]

Opis: Ustawienie prądu znamionowego silnika (tabliczka znamionowa).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Uwaga: Jeżeli p0305 zostanie zmieniony w ramach szybkiego uruchamiania (p0010 = 1), jest odpowiednio domyślnie ustawiany prąd maksymalny p0640.

Wskazówka: Przy wprowadzaniu wartości parametru należy uwzględnić rodzaj połączenia silnika (gwiazda/trójkąt).

Gdy jednostka sterująca dokonała rozruchu po raz pierwszy lub zostały przywrócone ustawienia fabryczne, parametr jest ustawiany wstępnie odpowiednio do jednostki mocy.

p0307[0...n] Silnik- moc znamionowa / P_znam sil

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: 14_6	**Wybór jednostek:** p0100	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [kW]	100000.00 [kW]	0.00 [kW]

Opis: Ustawienie mocy znamionowej silnika (tabliczka znamionowa).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Napędy IEC (p0100 = 0): jednostka kW
Napędy NEMA (p0100 = 1): jednostka hp
Napędy NEMA (p0100 = 2): jednostka kW
Patrz również: p0100

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Po pierwszym rozruchu CU albo ustawieniu fabrycznym parametr jest domyślnie ustawiany odpowiednio do modułu mocy.

p0308[0...n] Silnik- znamion. współczynnik mocy / Znam cos_phi sil

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	1.000	0.000

Opis: Ustawia znamionowy współczynnik mocy silnika (cos phi, tabliczka znamionowa).
Przy wartości parametru 0.000 współczynnik mocy zostanie obliczony wewnętrznie.

Zależność: Parametr występuje tylko przy p0100 = 0, 2.
Patrz również: p0100, p0309

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Parametr nieużywany w przypadku silników synchronicznych (p0300 = 2xx).
Gdy jednostka sterująca dokonała rozruchu po raz pierwszy lub zostały przywrócone ustawienia fabryczne, parametr jest ustawiany wstępnie odpowiednio do jednostki mocy.

p0309[0...n] Silnik- sprawność znamionowa / Sprawn_znam sil

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	99.9 [%]	0.0 [%]

Opis: Ustawia znamionową sprawność silnika (tabliczka znamionowa).
Przy wartości parametru 0.0 współczynnik mocy zostanie obliczony wewnętrznie.

Zależność: Parametr występuje tylko przy silnikach NEMA (p0100 = 1).
Patrz również: p0100, p0308

Wskazówka: Parametr nie jest używany przy silnikach synchronicznych.

p0310[0...n] Silnik- częstotliwość znamion. / Silnik f_znamion

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Hz]	650.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Ustawienie częstotliwości znamionowej silnika (tabliczka znamionowa).

Zależność: Liczba par biegunów jest automatycznie obliczana na nowo (razem z p0311), jeśli p0314 = 0.
Częstotliwość znamionowa jest ograniczona do wartości pomiędzy 1.00 Hz i 650.00 Hz.
Patrz również: p0311

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Uwaga: Jeśli p0310 zostanie zmieniony podczas szybkiego uruchomienia (p0010 = 1), to maksymalna prędkość obrotowa p1082, która także należy do szybkiego uruchomienia, zostanie odpowiednio ustawiona wstępnie. Nie dzieje się tak w przypadku uruchamiania silnika (p0010 = 3).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Po pierwszym rozruchu Control Unit albo ustawieniu fabrycznym parametr jest domyślnie ustawiany odpowiednio do modułu mocy.

p0311[0...n] Silnik-obroty znamionowe / n_znam sil

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Opis: Ustawienie znamionowej prędkości obrotowej silnika (tabliczka fabryczna).

W przypadku p0311 = 0 poślizg znamionowy dla silników asynchronicznych jest obliczany wewnętrznie i jest sygnalizowany w r0330.

Prawidłowe wprowadzenie znamionowej prędkości obrotowej silnika jest konieczne przede wszystkim dla regulacji wektorowej i kompensacji poślizgu przy sterowaniu U/f.

Zależność: Przy zmianie p0311 i przy p0314 = 0, liczba par biegunów jest automatycznie obliczana na nowo.

Patrz również: p0310

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Uwaga: Jeśli p0311 zostanie zmieniony podczas szybkiego uruchomienia (p0010 = 1), to maksymalna prędkość obrotowa p1082, która także należy do szybkiego uruchomienia, zostanie odpowiednio ustawiona wstępnie. Nie dzieje się tak w przypadku uruchamiania silnika (p0010 = 3).

Wskazówka: Po pierwszym rozruchu Control Unit albo ustawieniu fabrycznym parametr jest domyślnie ustawiany odpowiednio do modułu mocy.

p0316[0...n] Silnik- stała momentu obrotowego / kT silnika

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1, 3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 28_1 **Wybór jednostek:** p0100

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Nm/A]	400.00 [Nm/A]	0.00 [Nm/A]

Opis: Ustawienie stałej momentu obrotowego silnika synchronicznego.

p0316 = 0: Stała momentu obrotowego jest obliczana z danych silnika.

p0316 > 0: Ustawiona wartość jest używana jako stała momentu obrotowego.

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Parametr nie jest używany przy silnikach asynchronicznych (p0300 = 1xx).

p0320[0...n] Silnik- znamionowy prąd magnesowania/- prąd zwarcia / Znam I_mag sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [Askut]	5000.000 [Askut]	0.000 [Askut]

Opis: Silniki asynchroniczne:

Ustawienie znamionowego prądu magnesowania silnika.

Przy p0320 = 0.000 prąd magnesowania jest obliczany wewnętrznie i wyświetlany w r0331.

Silniki synchroniczne:

Ustawienie znamionowego prądu zwarcia silnika.

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: The magnetizing current p0320 for induction motors is reset when quick commissioning is exited with p3900 > 0.

If, for induction motors, the magnetizing current p0320 is changed outside the commissioning phase (p0010 > 0), then the magnetizing inductance p0360 is changed so that the EMF remains constant.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0322[0...n] Silnik- obroty maksymalne / n_max sil

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Opis: Ustawienie maksymalnej prędkości obrotowej silnika.

Zależność: Patrz również: p1082

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Uwaga: Jeżeli nastąpi zmiana p0322 w ramach szybkiego uruchamiania (p0010 = 1), wówczas jest odpowiednio wstępnie ustawiana maksymalna prędkość obrotowa p1082, która również należy do szybkiego uruchamiania.

p0323[0...n] Silnik- prąd maksymalny / I_max sil

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1, 3) **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Askut]	20000.00 [Askut]	0.00 [Askut]

Opis: Ustawienie maksymalnego dozwolonego prądu silnika (np. prąd rozmagnesowywania przy silnikach synchronicznych).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Uwaga: Jeżeli p0323 zostanie zmieniony w ramach szybkiego uruchamiania (p0010 = 1), jest odpowiednio domyślnie ustawiany prąd maksymalny p0640.

Wskazówka: W przypadku silników asynchronicznych parametr nie ma żadnego oddziaływania.

W przypadku silników synchronicznych parametr nie ma żadnego wpływu, gdy zostanie wprowadzona wartość 0.0. Wybierana przez użytkownika granica prądu jest wprowadzana w p0640.

r0330[0...n] Silnik- poślizg znamionowy / Poślizg_znam sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Opis: Wskazanie poślizgu znamionowego silnika.

Zależność: Poślizg znamionowy jest obliczany z częstotliwości znamionowej, znamionowej prędkości obrotowej i liczby par biegunów.

Patrz również: p0310, p0311

Wskazówka: Przy silnikach synchronicznych (p0300 = 2xx) parametr nie jest używany.

r0331[0...n] Silnik- prąd magnesujący/-prąd zwarcia aktualny / Akt I_mag_znam sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Silnik asynchroniczny:

Wskazanie znamionowego prądu magnesowania z p0320.

Przy p0320 = 0 wyświetlany jest wewnętrznie obliczony prąd magnesowania.

Silnik synchroniczny:

Wskazanie znamionowego prądu zwarcia z p0320.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Jeśli nie wprowadzi się nic w p0320, to parametr jest obliczany z parametrów tabliczki znamionowej.

r0333[0...n] Silnik- znamionowy moment obrotowy / M_znam sil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: 7_4	**Wybór jednostek:** p0100	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie znamionowego momentu obrotowego silnika.

Zależność: Napędy IEC (p0100 = 0): jednostka Nm

Napędy NEMA (p0100 = 1): jednostka lbf ft

Wskazówka: For induction motors, r0333 is calculated from p0307 and p0311.

For synchronous motors, r0333 is calculated from p0305, p0316, p0327 and p0328.

p0335[0...n] Rodzaj chłodzenia silnika / Rodzaj chł silnika

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1, 3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	128	0

Opis: Ustawienie stosowanego układu chłodzenia silnika.

Wartość:
0: Chłodzenie własne
1: Chłodzenie obce
2: Chłodzenie cieczowe
128: Brak wentylatora

Zależność: W przypadku silników szeregu 1LA7 (patrz p0300) parametr jest wstępnie ustawiany w zależności od p0307 i p0311.

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Parametr ma wpływ na termiczny model 3-masowy silnika.

Silniki szeregu 1LA7 i wielkości budowy 56 są eksploatowane bez wentylatora.

p0340[0...n] Automatyczne obliczenie parametrów silnika / regulacji / Auto oblicz par

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	5	0

Opis: Ustawienie do automatycznego obliczenia parametrów silnika jak również parametrów sterowania U/f i regulacji z danych tabliczki znamionowej.

Wartość:
0: Brak obliczenia
1: Kompletne obliczenie
2: Obliczenie parametry schematu zastępczego
3: Obliczenie parametry regulacji
4: Obliczenie parametry regulatora
5: Obliczenie ograniczeń technologicznych i wartości progowych

Uwaga: Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiana będzie ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Parametr p0340 wpływa na następujące parametry:

p0340 = 1:

--> Wszystkie parametry podlegające wpływowi przy p0340 = 2, 3, 4, 5

--> p0341, p0342, p0344, p0640, p1082, p1231, p1232, p1349, p1611, p1726, p1909, p1959, p2000, p2001, p2002, p2003, p3927, p3928

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0340 = 2:
--> p0350, p0354 ... p0360
--> p0625 (odpowiednio do p0350)
p0340 = 3:
--> Wszystkie parametry podlegające wpływowi przy p0340 = 4, 5
--> p0346, p0347, p0622, p1320 ... p1327, p1582, p1755
p0340 = 4:
--> p1290, p1292, p1338, p1340, p1341, p1345, p1346, p1470, p1472, p1764, p1767
p0340 = 5:
--> p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p1802, p1803, p2390, p2392, p2393

Wskazówka: p0340 = 1 zawiera obliczenia p0340 = 2, 3, 4, 5.
p0340 = 2 oblicza parametry silnika (p0350 ... p0360).
p0340 = 3 zawiera obliczenia p0340 = 4, 5.
p0340 = 4 oblicza tylko parametry regulatora.
p0340 = 5 oblicza tylko ograniczenia regulatora.
Przy wyjściu z szybkiego uruchamiania przez p3900 > 0 następuje automatycznie wywołanie p0340 = 1.
Na końcu obliczeń następuje automatycznie ustawienie p0340 = 0.

p0341[0...n] Silnik- moment bezwładności / M_bezwł sil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: 25_1	**Wybór jednostek:** p0100	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000000 [kgm2]	100000.000000 [kgm2]	0.000000 [kgm2]

Opis: Ustawienie momentu bezwładności silnika (bez obciążenia).

Zależność: Napędy IEC (p0100 = 0): jednostka kg m^2
Napędy NEMA (p0100 = 1): jednostka lb ft^2
Wartość parametru, razem z p0342, jest zawarta w znamionowym czasie rozruchu silnika.
Patrz również: p0342, r0345

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Rezultat p0341 * p0342 jest uwzględniany przy automatycznym obliczeniu regulatora prędkości obrotowej (p0340 = 4).

p0342[0...n] Stosunek całkowitego momentu bezwładności do silnika / Stos bezwł sil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
1.000	10000.000	1.000

Opis: Ustawienie stosunku pomiędzy całkowitym momentem/masą bezwładności (obciążenie + silnik) i własnym momentem/masą bezwładności silnika (bez obciążenia).

Zależność: Tym samym razem z p0341 obliczany jest znamionowy czas rozruchu silnika przy napędzie wektorowym.
Patrz również: p0341, r0345

Wskazówka: Rezultat p0341 * p0342 jest uwzględniany przy automatycznym obliczeniu regulatora prędkości obrotowej (p0340 = 4).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0344[0...n] Masa silnika / Masa sil mod

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: 27_1	**Wybór jednostek:** p0100	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [kg]	50000.0 [kg]	0.0 [kg]

Opis: Ustawienie masy silnika.

Zależność: Napędy IEC (p0100 = 0): jednostka kg

Napędy NEMA (p0100 = 1): jednostka lb

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Parametr ma wpływ na cieplny model 3-wymiarowy silnika asynchronicznego.

Przy silnikach synchronicznych (p0300 = 2xx) parametr nie jest używany.

r0345[0...n] Silmik- znamionowy czas rozruchu / Znam t_rozr sil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [s]	- [s]	- [s]

Opis: Displays the rated motor starting time. This time corresponds to the time from standstill up to reaching the motor rated speed and the acceleration with motor rated torque.

Zależność: Patrz również: r0333, p0341, p0342

p0346[0...n] Silnik- czas wzbudzenia / t_wzbudzenia sil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1,3	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu wzbudzania silnika.

Chodzi przy tym o czas oczekiwania pomiędzy zwolnieniem impulsów i zwolnieniem generatora funkcji ramp. W trakcie tego czasu odbywa się magnesowanie silnika asynchronicznego.

Zachować ostrożność: If there is insufficient magnetization under load or if the acceleration rate is too high, then an induction motor can stall (refer to the note).

Wskazówka: Parametr jest obliczany przez p0340 = 1, 3.

Przy silnikach synchronicznych wynik zależy od stałej czasowej wirnika (r0384). Zbyt mocne skrócenie tego czasu może prowadzić do niewystarczającego magnesowania silnika asynchronicznego. Ten przypadek ma miejsce, gdy podczas magnesowania osiągana jest granica prądu. Przy silnikach asynchronicznych parametru nie można ustawić na 0 s (ograniczenie wewnętrzne: 0.1 * r0384).

Dla silników synchronicznych ze wzbudzeniem trwałym i sterowania wektorowego wartość zależy od stałej czasowej statora (r0386). Tu ustalony jest okres dla wytworzenia prądu przy pracy bezczujnikowej bezpośrednio po zwolnieniu impulsów.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0347[0...n] Silnik- czas odwzbudzenia / t_odwzbudzenia sil

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu rozmagnesowywania (dla silników asynchronicznych) po blokadzie impulsów falownika.

W trakcie tego czasu oczekiwania nie można załączyć impulsów falownika.

Wskazówka: Parametr jest obliczany przez p0340 = 1, 3.

Przy silnikach synchronicznych wynik zależy od stałej czasowej wirnika (r0384).

Zbyt mocne skrócenie tego czasu może prowadzić do niewystarczającego rozmagnesowania silnika asynchronicznego i przetężenia prądu przy następującym zwolnieniu impulsów (tylko przy aktywowanym lotnym starcie i obracającym się silniku).

p0350[0...n] Silnik- rezystancja stojana w stanie zimnym / R_stoj zimn sil

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [Ohm]	2000.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Opis: Ustawienie rezystancji stojana silnika przy temperaturze otoczenia p0625.

Zależność: Patrz również: p0625

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Identyfikacja silnika określa rezystancję stojana z całkowitej rezystancji stojana po odliczeniu rezystancji kabli (p0352).

p0352[0...n] Rezystancja przewodów / R_przew zimn sil

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [Ohm]	120.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Opis: Resistance of the power cable between the power unit and motor.

Zachować ostrożność: Rezystancję kabli powinno się wprowadzić przed identyfikacją danych silnika. Jeśli wprowadza się ją poźniej, to różnica, o jaką zmienił się p0352 musi być odjęta od rezystancji stojana p0350 lub należy powtórzyć identyfikację danych silnika.

Wskazówka: The parameter influences the temperature adaptation of the stator resistance.

The motor identification sets the cable resistance to 20% of the measured total resistance if p0352 is zero at the time that the measurement is made. If p0352 is not zero, then the value is subtracted from the measured total stator resistance to calculate stator resistance p0350. In this case, p0350 is a minimum of 10% of the measured value.

The cable resistance is reset when quick commissioning is exited with p3900 > 0.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0354[0...n] Motor rotor resistance cold / Mot R_r cold

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [Ohm]	300.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Opis: Sets the rotor/secondary section resistance of the motor at the ambient temperature p0625.

This parameter value is automatically calculated using the motor model (p0340 = 1, 2) or using the motor data identification routine (p1910).

Zależność: Patrz również: p0625

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: The parameter is not used for synchronous motors (p0300 = 2).

p0356[0...n] Silnik- indukcyjność rozproszenia stojana / L_rozpr stoj sil

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Opis: Induction machine: sets the stator leakage inductance of the motor.

Synchronous motor: Sets the stator quadrature axis inductance of the motor.

This parameter value is automatically calculated using the motor model (p0340 = 1, 2) or using the motor identification routine (p1910).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: If the stator leakage inductance (p0356) for induction motors is changed outside the commissioning phase (p0010 > 0), the magnetizing inductance (p0360) is automatically adapted to the new EMF. You are then advised to repeat the measurement for the saturation characteristic (p1960).

For permanent-magnet synchronous motors (p0300 = 2), this is the non-saturated value and is, therefore, ideal for a low current.

p0357[0...n] Silnik- indukcyjność stojana osi-d / Sil L_stoj d

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Opis: Ustawienie indukcyjności wzdłużnej stojana silnika synchronicznego.

Wartość parametru jest obliczana automatycznie przy pomocy modelu silnika (p0340 = 1, 2) lub jest określana przez identyfikację silnika (p1910).

Wskazówka: For permanent-magnet synchronous motors (p0300 = 2), this is the non-saturated value and is ideal for a low current.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0358[0...n] Motor rotor leakage inductance / Mot L_rot leak

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Opis: Sets the rotor/secondary section leakage inductance of the motor.

The value is automatically calculated using the motor model (p0340 = 1, 2) or using the motor identification routine (p1910).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: If the rotor leakage inductance (p0358) for induction motors is changed outside the commissioning phase (p0010 > 0), the magnetizing inductance (p0360) is automatically adapted to the new EMF. You are then advised to repeat the measurement for the saturation characteristic (p1960).

p0360[0...n] Motor magnetizing inductance / Mot Lh

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,2 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00000 [mH]	10000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Opis: Sets the magnetizing inductance of the motor.

This parameter value is automatically calculated using the motor model (p0340 = 1, 2) or using the motor identification routine (p1910).

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: The parameter is not used for synchronous motors (p0300 = 2).

p0362[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 1 / Nas sil strum 1

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10.0 [%]	300.0 [%]	60.0 [%]

Opis: Charakterystyka nasycenia (strumień w funkcji prądu magnesowania) jest definiowana przez 4 punkty.

Ten parametr podaje współrzędną y (strumień) dla 1. pary wartości charakterystyki.

Ustawia pierwszą wartość strumienia charakterystyki nasycenia w [%] odniesioną do strumienia znamionowego silnika (100 %).

Zależność: Dla wartości strumienia obowiązuje:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Patrz również: p0366

Wskazówka: For induction motors, p0362 = 100 % corresponds to the rated motor flux.

When quick commissioning is exited with p3900 > 0, then the parameter is reset if a catalog motor has not been selected (refer to p0300).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0363[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 2 / Nas sil strum 2

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10.0 [%]	300.0 [%]	85.0 [%]

Opis: Charakterystyka nasycenia (strumień w funkcji prądu magnesowania) jest definiowana przez 4 punkty.

Ten parametr podaje współrzędną y (strumień) dla 2. pary wartości charakterystyki.

Ustawia drugą wartość strumienia charakterystyki nasycenia w [%] odniesioną do strumienia znamionowego silnika (100 %).

Zależność: Dla wartości strumienia obowiązuje:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Patrz również: p0367

Wskazówka: For induction motors, p0363 = 100 % corresponds to the rated motor flux.

When quick commissioning is exited with p3900 > 0, then the parameter is reset if a catalog motor has not been selected (refer to p0300).

p0364[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 3 / Nas sil strum 3

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10.0 [%]	300.0 [%]	115.0 [%]

Opis: Charakterystyka nasycenia (strumień w funkcji prądu magnesowania) jest definiowana przez 4 punkty.

Ten parametr podaje współrzędną y (strumień) dla 3. pary wartości charakterystyki.

Ustawia trzecią wartość strumienia charakterystyki nasycenia w [%] odniesioną do strumienia znamionowego silnika (100 %).

Zależność: Dla wartości strumienia obowiązuje:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Patrz również: p0368

Wskazówka: For induction motors, p0364 = 100 % corresponds to the rated motor flux.

When quick commissioning is exited with p3900 > 0, then the parameter is reset if a catalog motor has not been selected (refer to p0300).

p0365[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 4 / Nas sil strum 4

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10.0 [%]	300.0 [%]	125.0 [%]

Opis: Charakterystyka nasycenia (strumień w funkcji prądu magnesowania) jest definiowana przez 4 punkty.

Ten parametr podaje współrzędną y (strumień) dla 4. pary wartości charakterystyki.

Ustawia czwartą wartość strumienia charakterystyki nasycenia w [%] odniesioną do strumienia znamionowego silnika (100 %).

Zależność: Dla wartości strumienia obowiązuje:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Patrz również: p0369

Wskazówka: For induction motors, p0365 = 100 % corresponds to the rated motor flux.

When quick commissioning is exited with p3900 > 0, then the parameter is reset if a catalog motor has not been selected (refer to p0300).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0366[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 1 / Nas sil I_mag 1

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
5.0 [%]	800.0 [%]	50.0 [%]

Opis: The saturation characteristics (flux as a function of the magnetizing current) is defined using 4 points.

This parameter specifies the x coordinate (magnetizing current) for the 1st value pair of the characteristic.

Sets the first magnetization current of the saturation characteristic in [%] with reference to the rated magnetization current (r0331).

Zależność: Dla prądów magnesowania obowiązuje:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Patrz również: p0362

Wskazówka: Parametr jest kasowany przy wyjściu z trybu uruchamiania przez p3900 > 0, jeśli nie wybrano silnika z listy (patrz p0300).

p0367[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 2 / Nas sil I_mag 2

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
5.0 [%]	800.0 [%]	75.0 [%]

Opis: The saturation characteristics (flux as a function of the magnetizing current) is defined using 4 points.

This parameter specifies the x coordinate (magnetizing current) for the 2nd value pair of the characteristic.

Sets the second magnetization current of the saturation characteristic in [%] with reference to the rated magnetization current (r0331).

Zależność: Dla prądów magnesowania obowiązuje:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Patrz również: p0363

Wskazówka: Parametr jest kasowany przy wyjściu z trybu uruchamiania przez p3900 > 0, jeśli nie wybrano silnika z listy (patrz p0300).

p0368[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 3 / Nas sil I_mag 3

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
5.0 [%]	800.0 [%]	150.0 [%]

Opis: The saturation characteristics (flux as a function of the magnetizing current) is defined using 4 points.

This parameter specifies the x coordinate (magnetizing current) for the 3rd value pair of the characteristic.

Sets the third magnetization current of the saturation characteristic in [%] with reference to the rated magnetization current (r0331).

Zależność: Dla prądów magnesowania obowiązuje:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Patrz również: p0364

Wskazówka: Parametr jest kasowany przy wyjściu z trybu uruchamiania przez p3900 > 0, jeśli nie wybrano silnika z listy (patrz p0300).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0369[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 4 / Nas sil I_mag 4

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min 5.0 [%]	**Max** 800.0 [%]	**Ustawienie fabryczne** 210.0 [%]

Opis: The saturation characteristics (flux as a function of the magnetizing current) is defined using 4 points.

This parameter specifies the x coordinate (magnetizing current) for the 4th value pair of the characteristic.

Sets the fourth magnetization current of the saturation characteristic in [%] with reference to the rated magnetization current (r0331).

Zależność: Dla prądów magnesowania obowiązuje:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Patrz również: p0365

Wskazówka: Parametr jest kasowany przy wyjściu z trybu uruchamiania przez p3900 > 0, jeśli nie wybrano silnika z listy (patrz p0300).

r0382[0...n] Motor magnetizing inductance transformed / Mot L_magn transf

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Ustawienie fabryczne** - [mH]

Opis: Displays the magnetizing inductance of the motor.

Wskazówka: The parameter is not used for synchronous motors (p0300 = 2xx).

r0384[0...n] Motor rotor time constant / damping time constant d axis / Mot T_rotor/T_Dd

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [ms]	**Max** - [ms]	**Ustawienie fabryczne** - [ms]

Opis: Displays the rotor time constant.

Wskazówka: The parameter is not used for synchronous motors.

The value is calculated from the total of the inductances on the rotor side (p0358, p0360) divided by the rotor resistance (p0354). The temperature adaptation of the rotor resistance for induction motors is not taken into account.

r0386[0...n] Motor stator leakage time constant / Mot T_stator leak

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [ms]	**Max** - [ms]	**Ustawienie fabryczne** - [ms]

Opis: Displays the stator leakage time constant.

Wskazówka: The value is calculated from the total of all leakage inductances (p0233, p0356, p0358) divided by the total of all motor resistances (p0350, p0352, p0354). The temperature adaptation of the resistances is not taken into account.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0395[0...n] Aktualna rezystancja stojana / Akt R_stojan

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Opis: Wyświetla aktualną rezystancję stojana (wartość fazowa).

Wartość parametru zawiera również zależną od temperatury rezystancję kabli.

Zależność: Przy silnikach asynchronicznych na parametr wpływa również model temperaturowy silnika.

Patrz również: p0350, p0352, p0620

Wskazówka: Każdorazowo tylko rezystancja stojana aktywnego zestawu danych silnika jest dostarczana z temperaturą stojana modelu cieplnego silnika.

r0396[0...n] Aktualna rezystancja wirnika / Akt R_wirnik

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Opis: Displays the actual rotor resistance (phase value).

The parameter is affected by the motor temperature model.

Zależność: Patrz również: p0354, p0620

Wskazówka: Każdorazowo tylko rezystancja wirnika aktywnego zestawu danych silnika jest dostarczana z temperaturą wirnika modelu cieplnego silnika.

Ten parametr nie jest używany dla silników synchronicznych (p0300 = 2xx).

p0500 Aplikacja tehnologiczna / Aplikacja tech

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(1, 5), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Ustawienie zastosowania technologicznego.

Parametr wpływa na obliczenie parametrów sterowania i regulacji, które np są inicjalizowane przez p0340 = 5.

Wartość:
0: Napęd standardowy
1: Pompy i wentylatory
2: Sterowanie bezczujnikowe do f = 0 (obciążenia pasywne)
3: Pompy i wentylatory, optymalizacja sprawności

Uwaga: Jeśli aplikacja technologiczna jest ustawiona na p0500 = 0 ... 3 podczas uruchamiania (p0010 = 1, 5, 30), to rodzaj pracy (p1300) jest odpowiednio ustawiany wstępnie.

Wskazówka: Obliczenie parametrów zależnych od aplikacji technologicznej można wywołać następująco:

- Przy wychodzeniu z szybkiego uruchamiania przez p3900 > 0
- Przy zapisie p0340 = 1, 3, 5

Przy p0500 = 0 i inicjalizacji obliczenia ustawiane są następujące parametry:

- p1802 = 0 (automatyczne przełączanie SVM/FLB)
- p1803 = 106 %

Przy p0500 = 1 i inicjalizacji obliczenia ustawiane są następujące parametry:

- p1802 = 0 (automatyczne przełączanie SVM/FLB)
- p1803 = 106 %

Przy p0500 = 2 i inicjalizacji obliczenia ustawiane są następujące parametry:

- p1802 = 0 (automatyczne przełączanie SVM/FLB)
- p1803 = 106 %

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Przy p0500 = 3 i inicjalizacji obliczenia ustawiane są następujące parametry:

- p1802 = 0 (automatyczne przełączanie SVM/FLB)
- p1803 = 106 %

Do p1750:

Do p1802 / p1803:

Parametry p1802 i p1803 są zmieniane we wszystkich przypadkach tylko, gdy nie ma wybranego wyjściowego filtra sinusoidalnego (p0230 = 3, 4).

p0505 Wybór układu jednostek / Wybór układu jedn

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(5) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	4	1

Opis: Parametr nastawczy aktualnego układu jednostek.

Wartość:
1: Układ jednostek SI
2: Odniesiony układ jednostek/SI
3: Układ jednostek US
4: Odniesiony układ jednostek/US

Zależność: Parametr nie może być zmieniany, gdy został sprowadzony priorytet sterowania

Zachować ostrożność: Jeśli zostanie wybrana reprezentacja względna i następnie zostaną zmienione parametry odniesienia (np. p2000), wtedy fizyczne znaczenie niektórych parametrów sterowania jest dopasowywane jednocześnie. W rezultacie może się zmienić zachowanie sterowania.

Wskazówka: Parametry odniesienia dla % układu jednostek są to przykładowo p2000 ... p2004. Zależnie od wyboru są one wyświetlane z jednostkami SI lub US.

p0573 Zablokować automatyczne obliczenie wartości odniesienia / Zablokować obl

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do blokady obliczenia parametrów odniesienia (np. p2000) przy automatycznym obliczaniu parametrów silnika i regulacji (p0340, p3900).

Wartość:
0: Nie
1: Tak

Uwaga: Blokada obliczenia wartości odniesienia jest znoszona, gdy wpisywane są nowe parametry silnika (np. p0305) i występuje tylko jeden zestaw danych napędu (p0180 = 1). Ten przypadek odpowiada pierwszemu uruchomieniu.

Po obliczeniu parametrów silnika i regulacji (p0340, p3900) blokada obliczenia parametrów odniesienia jest automatycznie aktywowana ponownie.

Wskazówka: Do wartości = 0:

Automatyczne obliczenie (p0340, p3900) nadpisuje parametry odniesienia.

Do wartości = 1:

Automatyczne obliczenie (p0340, p3900) nie nadpisuje parametrów odniesienia.

p0595 Wybór jednostki technologicznej / Wyb jedn techn

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(5) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	46	1

Opis: Wybór jednostki dla parametrów regulatora technologicznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:

1: %
2: 1 odniesione, niemianowane
3: bar
4: °C
5: Pa
6: ltr/s
7: m3/s
8: ltr/min
9: m3/min
10: ltr/h
11: m3/h
12: kg/s
13: kg/min
14: kg/h
15: t/min
16: t/h
17: N
18: kN
19: Nm
20: psi
21: °F
22: gallon/s
23: cal3/s
24: gallon/min
25: cal3/min
26: gallon/h
27: inch3/h
28: lb/s
29: lb/min
30: lb/h
31: lbf
32: lbf ft
33: K
34: 1/min
35: części/min
36: m/s
37: ft3/s
38: ft3/min
39: BTU/min
40: BTU/h
41: mbar
42: inch wg
43: ft wg
44: m wg
45: % r.h.
46: g/kg

Zależność: Poprzez ten parametr mogą być przełączane tylko jednostki parametrów z grupą jednostek 9_1.

Patrz również: p0596

p0596 Wielkość odniesienia jednostki technologicznej / Odn jedn techn

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.01	340.28235E36	1.00

Opis: Ustawienie wielkości odniesienia dla jednostki technologicznej. Przy przełączeniu na jednostkę absolutną poprzez parametr przełączający 595 wszystkie odnośne parametry odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Zależność: Patrz również: p0595

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0601[0...n] Typ czujnika temperatury silnika / Typ czuj temp sil

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4	0

Opis: Ustawienie typu czujnika do kontroli temperatury silnika.

Wartość:
0: Brak czujnika
1: PTC alarm i timer
2: KTY84
4: Bimetalowy styk NC, alarm i timer

Zachować ostrożność: Jeżeli przy wybranym czujniku temperatury KTY (p0601 = 2) zostanie przyłączony nie czujnik temperatury silnika lecz inny czujnik, wówczas należy wyłączyć adaptację termiczną oporników silnika (p0620 = 0). W przeciwnym przypadku w trybie regulacji będzie dochodzić do błędów momentu obrotowego, które mogą doprowadzić również do tego, że napędu nie będzie można zatrzymać.

Wskazówka: PTC termistor (p0601 = 1): oporność wyzwalania = 1650 Ohm.

p0604[0...n] Próg alarmu temperatury silnika / Próg A temp sil

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 21_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [°C]	240.0 [°C]	130.0 [°C]

Opis: Ustawia próg alarmu dla kontroli temperatury silnika.

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Histereza dla cofnięcia alarmu wynosi 2 stopnie Kelvina.

Parametr jest cofany przy wychodzeniu z szybkiego uruchamiania przy pomocy p3900 > 0, gdy nie jest ustawiony silnik z listy (patrz p0300).

p0605[0...n] Próg błędu temperatury silnika / Pr błędu temp sil

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 21_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [°C]	240.0 [°C]	145.0 [°C]

Opis: Ustawia próg błędu dla kontroli temperatury silnika.

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: Histereza do anulacji błędu wynosi 2 Kelviny.

Parametr jest kasowany przy wyjściu z trybu uruchamiania przez p3900 > 0, jeśli nie wybrano silnika z listy (patrz p0300).

p0610[0...n] Reakcja nadmiernej temperatury silnika / Reak temp silnika

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	1

Opis: Ustawienie reakcji przy osiągnięciu progu alarmu temperatury silnika.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:
0: Brak reakcji tylko alarm, brak redukcji I_max
1: Alarm z redukcją I_max i błąd
2: Alarm i błąd, brak redukcji I_max

Zależność: Patrz również: p0601, p0604, p0605

Patrz również: F07011, A07910

Wskazówka: The I_max reduction is not executed for PTC (p0601 = 1) or bimetallic NC contact (p0601 = 4).

The I_max reduction results in a lower output frequency.

If value = 0:

Timer is not started, therefore only alarm A07910 is output.

If value = 1:

PTC: Same as value = 2 because there is no reduction in I_max.

KTY84: Alarm A07910 is output, I_max is reduced and a timer is started. After the timer has elapsed, fault F0711 is set.

If value = 2:

Alarm A07910 is output and a timer is started. After the timer has elapsed, fault F0711 is set.

p0611[0...n] Cieplna stała czasowa modelu I2t silnika / T mod I2t sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [s]	20000 [s]	0 [s]

Opis: Ustawia stała czasową uzwojenia.

Stała czasowa podaje czas nagrzewania zimnego uzwojenia stojana przy obciążeniu znamionowym prądem biegu jałowego, aż do osiągnięcia 63 % długotrwale dopuszczalnej temperatury uzwojenia.

Zależność: Parametr jest używany tylko przy silnikach synchronicznych (p0300 = 2xx).

Patrz również: r0034, p0615

Patrz również: F07011, A07012, A07910

Zachować ostrożność: Przy silnikach z listy silników (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie z bazy danych silników.

Przy wyborze silnika z listy silników, nie można zmienić tego parametru (ochrona przed zapisem). Do zniesienia ochrony przed zapisem należy przestrzegać informacji w p0300.

Wskazówka: When parameter p0611 is reset to 0, then this switches out the thermal I2t motor model.

If no temperature sensor is parameterized, then the ambient temperature for the thermal motor model is referred to p0625.

p0615[0...n] Próg błędu modelu I2t silnika / Próg F mod I2t sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 21_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [°C]	220.0 [°C]	180.0 [°C]

Opis: Ustawia próg błędu dla kontroli przy użyciu modelu cieplnego I2t silnika.

Zależność: Parametr jest używany tylko przy silnikach synchronicznych ze wzbudzeniem trwałym (p0300 = 2xx).

Patrz również: r0034, p0611

Patrz również: F07011, A07012

Zachować ostrożność: Przy wyborze silnika katalogowego (p0301) parametr ten jest automatycznie ustawiany wstępnie i zabezpieczany przed zapisem. W celu zniesienia ochrony przed zapisem przestrzegać informacji w p0300.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0620[0...n] Termiczna adaptacja rezystancji stojana i wirnika / adapt ciep

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	1

Opis: Ustawienie adaptacji cieplnej rezystancji stojana/części pierwotnej i rezystancji wirnika/części wtórnej zgodnie z r0395 lub r0396.

Wartość:
0: Bez termicznej adaptacji rezystancji stojana i wirnika
1: Rezystancje zaadaptowane do temperatur modelu cieplnego
2: Rezystancje zaadaptowane do zmierzonej temperatury stojana

Wskazówka: For p0620 = 1, the following applies:

The stator resistance is adapted using the temperature in r0035 and the rotor resistance together with the model temperature.

For p0620 = 2, the following applies:

The stator resistance is adapted using the temperature in r0035.

p0621[0...n] Identyfikacja rezystancji stojana po ponownym załączeniu / Ident Rs restart

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS, p0130
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Wybór identyfikacji oporności stojana po rozruchu Control Unit (tylko przy regulacji wektorowej).

Przy pomocy identyfikacji jest mierzona aktualna oporność stojana i ze stosunku do wyniku identyfikacji danych silnika (p0350) i pasującej do nich temperatury otoczenia (p0625) jest określana aktualna średnia temperatura uzwojenia stojana. Wynik służy do inicjalizacji termicznego modelu silnika.

p0621 = 1:

Identyfikacja oporności stojana tylko przy pierwszym załączeniu napędu (zezwolenie dla impulsów) po rozruchu Control Unit.

p0621 = 2:

Identyfikacja oporności stojana przy każdym załączeniu napędu (zezwolenie dla impulsów).

Wartość:
0: Brak identyfikacji Rs
1: Identyfikacja Rs po ponownym załączeniu
2: Identyfikacja Rs po każdym załączeniu

Zależność: - Identyfikacja danych silnika (patrz p1910) przeprowadzona przy zimnym silniku.

- Temperatura otoczenia w chwili identyfikacji danych silnika wprowadzona w p0625.

Patrz również: p0622, r0623

Uwaga: Określona temperatura stojana może zostać tylko warunkowo porównana ze zmierzoną wartością czujnika temperatury (KTY), ponieważ czujnik zazwyczaj odzwierciedla najcieplejszy punkt uzwojenia stojana, wartość pomiarowa identyfikacji natomiast - średnią wartość uzwojenia stojana.

Ponadto chodzi tutaj o krótkotrwały pomiar o ograniczonej dokładności, który jest przeprowadzany podczas fazy namagnesowania maszyny asynchronicznej.

Wskazówka: The measurement is carried out:

- For induction motors

- When vector control is active (see p1300)

- If a temperature sensor (KTY) has not been connected

- When the motor is at a standstill when switched on

When a flying restart is performed on a rotating motor, the temperatures of the thermal motor model are set to a third of the overtemperatures. This occurs only once, however, when the CU is booted (e.g. after a power failure).

If identification is activated, the magnetizing time is determined via p0622 and not via p0346. The speed is enabled after completion of the measurement.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0622[0...n] Czas wzbudzania silnika dla ident Rs po ponownym załączeniu / t_wzb id Rs

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS, p0130

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu wzbudzania silnika dla identyfikacji rezystancji stojana po ponownym załączeniu.

Zależność: Patrz również: p0621, r0623

Wskazówka: Przy p0622 < p0346 obowiązuje:

Przy aktywowanej identyfikacji p0622 oddziaływuje na czas magnesowania. Zwolnienie prędkości następuje po zakończeniu pomiaru, ale najwcześniej po upływie czasu w p0346 (patrz r0056 bit 4). Czas trwania pomiaru zależy również od czasu ustalania prądu pomiarowego.

Przy p0622 >= p0346 obowiązuje:

Parametr p0622 wewnętrznie ograniczany jest do czasu magnesowania p0346 tak, że p0346 reprezentuje maksymalny możliwy czas magnesowania podczas identyfikacji. Łączny czas trwania pomiaru (czas magnesowania, czas ustalania pomiaru i czas pomiaru) jest wtedy dłuższy niż p0346.

r0623 Stator resistance of Rs identification after powering up again / R_Stator Reset_Id

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Opis: Displays the identified stator resistance after the Rs identification after powering up again.

Zależność: Patrz również: p0621, p0622

p0625[0...n] Temperatura otoczenia silnika / T_otoczenia sil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1,2 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(3), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 21_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-40 [°C]	80 [°C]	20 [°C]

Opis: Definiuje temperaturę otoczenia silnika do obliczania modelu temperatur silnika.

Wskazówka: Do tej temperatury odnoszona jest rezystancja stojana i wirnika (p0350, p0354).

Jeśli dla silników synchronicznych z wzbudzeniem trwałym zostanie aktywowany model cieplny I2t (patrz p0611), to p0625 wchodzi do obliczania modelu, jeśli nie występuje żaden czujnik temperatury (patrz p0601).

r0632[0...n] Motor temperature model, stator winding temperature / MotTMod T_copper

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2006 **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: 21_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Opis: Displays the stator winding temperature of the motor temperature model.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0637[0...n] Strumień Q gradient strumienia nasycony / PSIQ Grad SAT

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [mH]	10000.00 [mH]	0.00 [mH]

Opis: Nieliniowa i poprzecznie sprzęgnięta funkcja strumienia poprzecznego jest opisywana przy użyciu 4 współrzędnych..

Ten parametr opisuje gradienty nasyconej składowej prądu poprzecznego.

p0640[0...n] Granica prądu / Granica prądu

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1, 3), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [Askut]	10000.00 [Askut]	0.00 [Askut]

Opis: Ustawienie granicy prądowej.

Zależność: Patrz również: r0209, p0323

Wskazówka: Parametr ten jest składnikiem szybkiego uruchomienia (p0010 = 1) i dlatego jest odpowiednio ustawiany wstępnie przy zmianie p0305. Limit prądu p0640 jest ograniczony do r0209.

Wynikowa granica prądu wyświetlana jest w r0067. W razie potrzeby r0067 jest jeszcze redukowany przez model cieplny jednostki mocy.

Odpowiednio do granicy prądu automatycznie obliczane są granice momentu obrotowego i mocy (p1520, p1521, p1530, p1531 przy opuszczaniu szybkiego uruchomienia przez p3900 > 0 lub przy pomocy automatycznej parametryzacji p0340 = 3, 5.

p0640 jest ograniczony do 4.0 x p0305.

p0640 automatycznie jest ustawiany wstępnie przy automatycznym samouruchomieniu (np. na 1.5 x p0305, z p0305 = r0207[1]).

p0640 musi być wprowadzony podczas uruchomienia. Dlatego p0640 nie jest obliczany przez automatyczną parametryzację przy opuszczaniu szybkiego uruchomienia (p3900 > 0).

p0700[0...n] Źródło rozkazu, wybór / Źródło rozk wybór

G120C CAN

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	200	0

Opis: Ustawienie źródła rozkazu.

Wartość:

0: Brak makra
2: Zaciski
100: EAQ1
101: EAQ2
110: Ustawić zezwolenia
120: FBM
130: Safety 0
140: CDS
150: MOP 1
152: MOP 3
160: Stała wartość zadana 0
162: Stała wartość zadana 2
181: 2 przewody typ 2
182: 2 przewody typ 3
183: 3 przewody typ 1
184: 3 przewody typ 2
200: Sterowanie CAN

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

p0700[0...n] Źródło rozkazu, wybór / Źródło rozk wybór

G120C DP

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	184	0

Opis: Ustawienie źródła rozkazu.

Wartość:

0: Brak makra
2: Zaciski
6: Magistrala polowa
100: EAQ1
101: EAQ2
110: Ustawić zezwolenia
120: FBM
130: Safety 0
140: CDS
150: MOP 1
152: MOP 3
160: Stała wartość zadana 0
162: Stała wartość zadana 2
170: Pełzanie 1
181: 2 przewody typ 2
182: 2 przewody typ 3
183: 3 przewody typ 1
184: 3 przewody typ 2

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

p0700[0...n] Źródło rozkazu, wybór / Źródło rozk wybór

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	184	0

Opis: Ustawienie źródła rozkazu.

Wartość:

0: Brak makra
2: Zaciski
6: Magistrala polowa
100: EAQ1
101: EAQ2
110: Ustawić zezwolenia
120: FBM
130: Safety 0
140: CDS
150: MOP 1
152: MOP 3
160: Stała wartość zadana 0
162: Stała wartość zadana 2
181: 2 przewody typ 2
182: 2 przewody typ 3
183: 3 przewody typ 1
184: 3 przewody typ 2

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0720[0...4] CU number of inputs and outputs / CU I/O count

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the number of inputs and outputs

Indeks: [0] = Number of digital inputs
[1] = Number of digital outputs
[2] = Number of digital input/outputs bidirectional
[3] = Number of analog inputs
[4] = Number of analog outputs

r0722.0...11 CO/BO: CU stan (status) wejść cyfrowych / Stan DI CU

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla stan wejść binarnych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DI 0 (zac. 5)	High	Low	-
01	DI 1 (zac. 6)	High	Low	-
02	DI 2 (zac. 7)	High	Low	-
03	DI 3 (zac. 8)	High	Low	-
04	DI 4 (zac. 16)	High	Low	-
05	DI 5 (zac. 17)	High	Low	-
11	DI 11 (zac. 3, 4) AI 0	High	Low	-

Zależność: Patrz również: r0723

Uwaga: Do oznaczenia zacisków:
Pierwsze oznaczenie obowiązuje dla CU320, a drugie dla CU310.

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
DI: Digital Input (wejście cyfrowe)
Z: Zacisk

r0723.0...11 CO/BO: CU odwrócony stan (status) wejść cyfrowych / Odwr stan DI CU

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla odwrócony stan wejść binarnych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DI 0 (T. 5)	High	Low	-
01	DI 1 (T. 6)	High	Low	-
02	DI 2 (T. 7)	High	Low	-
03	DI 3 (T. 8)	High	Low	-
04	DI 4 (T. 16)	High	Low	-
05	DI 5 (T. 17)	High	Low	-
11	DI 11 (T. 3, 4) AI 0	High	Low	-

Zależność: Patrz również: r0722

Uwaga: Do oznaczenia zacisków:
Pierwsze oznaczenie obowiązuje dla CU320, a drugie dla CU310.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: DI: Digital Input
T: Terminal

p0724 CU digital inputs debounce time / CU DI t_debounce

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [ms]	20.000 [ms]	4.000 [ms]

Opis: Sets the debounce time for digital inputs.
Wskazówka: The digital inputs are read in cyclically every 2 ms (DI 11, DI 12 every 4 ms).
To debounce the signals, the set debounce time is converted into integer multiple debounce clock cycles Tp (Tp = p0724 / 2 ms).
DI: Digital Input

p0730 BI: CU źródło sygnału dla zacisku DO 0 / CU źród sygn DO 0

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	52.3

Opis: Ustawia źródło sygnału dla zacisku DO 0 (NO: zac. 19 / NC: zac. 18).
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: DO: Digital Output (Wyjście cyfrowe)
Zac: zacisk
Wyjście przekaźnika: NO = normally open (styk zwierny), NC = normally closed (styk rozwierny)

p0731 BI: CU źródło sygnału dla zacisku DO 1 / CU źród sygn DO 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	52.7

Opis: Ustawia źródło sygnału dla zacisku DO 1 (NO: zac. 21).
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: DO: Digital Output (Wyjście cyfrowe)
Zac: zacisk
Wyjście przekaźnika: NO = normally open (styk zwierny), NC = normally closed (styk rozwierny)

r0747 Stan wyjść cyfrowych CU / Stan DO CU

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla stan wyjść cyfrowych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DO 0 (NO: T. 19 / NC: T. 18)	High	Low	-
01	DO 1 (NO: T. 21)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: DO: Digital Output
T: Terminal
Relay output: NO = normally open, NC = normally closed
Inversion using p0748 has been taken into account.

p0748 Inwersja wyjść cyfrowych CU / Inwersja DO CU

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 bin

Opis: Ustawienie do inwersji sygnałów na wyjściach cyfrowych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DO 0 (NO: T. 19 / NC: T. 18)	Odwrócony	nie odwrócony	-
01	DO 1 (NO: T. 21)	Odwrócony	nie odwrócony	-

Wskazówka: DO: Digital Output
T: Terminal
Relay output: NO = normally open, NC = normally closed

r0751.0...9 BO: CU analog inputs status word / CU AI status word

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the status of analog inputs.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Analog input AI0 wire breakage	Tak	Nie	-
01	Analog input AI1 wire breakage	Tak	Nie	-
08	Analog input AI0 no wire breakage	Tak	Nie	-
09	Analog input AI1 no wire breakage	Tak	Nie	-

Wskazówka: AI: Analog Input

r0752[0...1] CO: CU Wejścia analogowe, napięcie/prąd na wejściu, aktualny / Akt U/I AI CU

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie aktualnego napięcia wejściowego w V przy ustawieniu jako wejście napięciowe.
Wskazanie aktualnego prądu wejściowego w mA przy ustawieniu jako wejście prądowe i przy załączonym rezystorze obciążającym.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Zależność: Typ wejścia analogowego AIx (wejście napięciowe lub prądowe) ustawiany jest przez p0756.
Patrz również: p0756

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Zac: zacisk

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0753[0...1] CU analog inputs smoothing time constant / CU AI T_smooth

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

Opis: Sets the smoothing time constant of the 1st-order low pass filter for the analog inputs.

Indeks: [0] = AI0 (T. 3/4)
[1] = AI1 (T. 10/11)

Wskazówka: AI: Analog Input
T: Terminal

r0755[0...1] CO: Wartość aktualna wejść analogowych CU w procentach / Akt wart AI CU w %

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wyświetla aktualną odniesioną wartość wejściową wejść analogowych.
Przy dalszym łączeniu sygnały te są odnoszone do wielkości odniesienia p200x i p205x.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Zac: zacisk

p0756[0...1] Typ wejść analogowych CU / Typ AI CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	8	[0] 4
		[1] 4

Opis: Ustawia typ wejścia analogowego.
p0756[0...1] = 0, 1, 4 odpowiada wejściu napięciowemu (r0752, p0757, p0759 są wyświetlane w V).
p0756[0...1] = 2, 3 odpowiada wejściu prądowemu (r0752, p0757, p0759 są wyświetlane w mA).
Dodatkowo musi być ustawiony właściwy przełącznik DIP.
Przy wejściu napięciowym przełącznik DIP AI0/1 musi być ustawiony w pozycji "U".
Przy wejściu prądowym przełącznik DIP AI0/1 lub AI2 musi być ustawiony w pozycji "I".

Wartość:
0: Wejście napięciowe unipolarne (0 V ... +10 V)
1: Wejście napięciowe unipolarne z kontrolą (+2 V ... +10 V)
2: Wejście prądowe unipolarne (0 mA ... +20 mA)
3: Wejście prądowe unipolarne z kontrolą (+4 mA ... +20 mA)
4: Wejście napięciowe bipolarne (-10 V ... +10 V)
8: Brak podłączonego czujnika

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Ostrzeżenie: Maksymalna różnica napięć między analogowymi zaciskami wejściowymi AI+, AI- i masą nie może przekraczać 35 V.

Przy pracy z włączoną opornością obciążenia wtórnego (łącznik DIP w położeniu "I") napięcie między wejściami różnicowymi AI+ i AI- nie może przekraczać 10 V lub prąd czynny 80 mA, gdyż w przeciwnym przypadku wejście zostanie uszkodzone.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Przy zmianie p0756 parametry charakterystyki normalizacji (p0757, p0758, p0759, p0760) są nadpisywane przez następujące wartości ustawień wstępnych:
Przy p0756 = 0, 1, 4 ustawiane jest p0757 = 0.0 V, p0758 = 0.0 %, p0759 = 10.0 V i p0760 = 100.0 %.
Przy p0756 = 2, 5 ustawiane jest p0757 = 0.0 mA, p0758 = 0.0 %, p0759 = 20.0 mA i p0760 = 100.0 %.
Przy p0756 = 3 ustawiane jest p0757 = 4.0 mA, p0758 = 0.0 %, p0759 = 20.0 mA i p0760 = 100.0 %.

p0757[0...1] Wartość x1 charakterystyki wejść analogowych CU / Wsp x1 AI CU

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-50.000	160.000	0.000

Opis: Ustawia charakterystykę skalowania dla wejść analogowych.
Charakterystyka skalowania dla wejść analogowych jest definiowana przy użyciu 2 punktów.
Ten parametr podaje współrzędną x (V, mA) 1. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Wskazówka: Parametry dla charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0758[0...1] Wartość y1 charakterystyki wejść analogowych CU / Wsp y1 AI CU

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawia charakterystykę skalowania dla wejść analogowych.
Charakterystyka skalowania dla wejść analogowych jest definiowana przy użyciu 2 punktów.
Ten parametr podaje współrzędną y (wartość procentowa) 1. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Wskazówka: Parametry dla charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0759[0...1] CU Wejścia analogowe, charakterystyka, wartość x2 / CU AI charakter x2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-50.000	160.000	10.000

Opis: Ustawia charakterystykę skalowania dla wejść analogowych.
Charakterystyka skalowania dla wejść analogowych jest definiowana przy użyciu 2 punktów.
Parametr ten podaje współrzędną x (V, mA) 2. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Wskazówka: Parametry dla charakterystyki nie działają ograniczająco.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0760[0...1] CU Wejścia analogowe, charakterystyka, wartość y2 / CU AI charakter y2

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie charakterystyki normalizacyjnej dla wejść analogowych.
Charakterystyka normalizacyjna dla wejść analogowych jest definiowana przez 2 punkty.
Ten parametr zadaje współrzędną y (wartość procentowa) 2. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Wskazówka: Parametry dla charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0761[0...1] Próg działania kontroli przerwania przewodu wejść analog. CU / Pr przer przew CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00	20.00	2.00

Opis: Ustawia próg zadziałania dla kontroli przerwania przewodu wejść analogowych.
Jednostka wartości parametru jest zależna od ustawionego typu wejścia analogowego.

Indeks: [0] = AI0 (zac. 3/4)
[1] = AI1 (zac. 10/11)

Zależność: Kontrola przerwania przewodu jest aktywna dla następujących typów wejścia analogowego:
p0756[0...1] = 1 (wejście napięciowe unipolarne z kontrolą (+2 V ... +10 V)), jednostka [V]
p0756[0...1] = 3 (wejście prądowe unipolarne z kontrolą (+4 mA ... +20 mA)), jednostka [mA]
Patrz również: p0756

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Przy p0761 = 0 przerwanie przewodu nie jest kontrolowane.

p0771[0...1] CI: Źródło sygnału wyjść analogowych CU / Źr syg AO CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	[0] 21[0] [1] 27[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wyjść analogowych.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Z: Zacisk

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0772[0...1] CU analog outputs, output value currently referred / CU AO outp_val

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [%]	**Max** - [%]	**Ustawienie fabryczne** - [%]

Opis: Displays the actual referred output value of the analog outputs.

Indeks: [0] = AO0 (T 12/13)
[1] = AO1 (T 26/27)

Wskazówka: AO: Analog Output
T: Terminal

r0774[0...1] Aktualne napięcie/prąd wyjść analogowych CU / U/I_wyj AO CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2001	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -	**Max** -	**Ustawienie fabryczne** -

Opis: Wyświetla aktualne napięcie wyjściowe lub prąd wyjściowy na wyjściach analogowych.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Zależność: Patrz również: p0776

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Z: Zacisk

p0775[0...1] Aktywacja tworzenia wartości bezwzględnej wyjść analogowych CU / Akt wart b AO CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min 0	**Max** 1	**Ustawienie fabryczne** 0

Opis: Aktywacja tworzenia wartości bezwzględnej dla wyjść analogowych.

Wartość: 0: Brak tworzenia wartości bezwzględnej
1: Tworzenie wartości bezwzględnej włączone

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Wskazówka: AI: Analog Input (wejście analogowe)
Z: Zacisk

p0776[0...1] Typ wyjść analogowych CU / Typ AO CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min 0	**Max** 2	**Ustawienie fabryczne** 0

Opis: Ustawia typ wyjść analogowych.
p0776[x] = 1 odpowiada wyjściu napięciowemu (p0774, p0778, p0780 są pokazywane w V).
p0776[x] = 0, 2 odpowiada wyjściu prądowemu (p0774, p0778, p0780 są pokazywane w mA).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość: 0: Wyjście prądowe (0 mA ... +20 mA)
1: Wyjście napięciowe (0 V ... +10 V)
2: Wyjście prądowe (+4 mA ... +20 mA)

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Wskazówka: Przy zmianie p0776 parametry charakterystyki normalizacyjnej (p0777, p0778, p0779, p0780) są zastępowane następującymi wartościami domyślnymi:

W przypadku p0776 = 0 następuje ustawienie p0777 = 0.0 %, p0778 = 0.0 mA, p0779 = 100.0 % i p0780 = 20.0 mA.

W przypadku p0776 = 1 następuje ustawienie p0777 = 0.0 %, p0778 = 0.0 V, p0779 = 100.0 % i p0780 = 10.0 V.

W przypadku p0776 = 2 następuje ustawienie p0777 = 0.0 %, p0778 = 4.0 mA, p0779 = 100.0 % i p0780 = 20.0 mA.

p0777[0...1] Wartość x1 charakterystyki wyjść analogowych CU / Wsp x1 AO CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawienie charakterystyki normalizacyjnej dla wyjść analogowych.

Charakterystyka normalizacyjna dla wyjść analogowych jest definiowana przez 2 punkty.

Ten parametr zadaje współrzędną x (wartość procentowa) 1. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Zależność: Patrz również: p0776

Uwaga: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany przy zmianie typu wyjścia analogowego (p0776).

Wskazówka: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany, gdy jest zmieniany p0776 (wyjścia analogowe typ).

Parametry charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0778[0...1] Wartość y1 charakterystyki wyjść analogowych CU / Wsp y1 CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Opis: Ustawia charakterystykę skalowania dla wyjść analogowych.

Charakterystyka skalowania dla wyjść analogowych jest definiowana przez 2 punkty.

Ten parametr podaje współrzędną y (napięcie na wyjściu w V lub natężenie na wyjściu w mA) 1. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Zależność: Jednostka tego parametru (V lub mA) zależy od typu wejścia analogowego.

Patrz również: p0776

Uwaga: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany przy zmianie typu wyjścia analogowego (p0776).

Wskazówka: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany, gdy jest zmieniany p0776 (wyjścia analogowe typ).

Parametry charakterystyki nie działają ograniczająco.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0779[0...1] CU Wyjścia analogowe, charakterystyka, wartość x2 / Wsp x2 CU

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie charakterystyki normalizacyjnej dla wyjść analogowych.
Charakterystyka normalizacyjna dla wyjść analogowych jest definiowana przez 2 punkty.
Ten parametr zadaje współrzędną x (wartość procentowa) 2. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Zależność: Patrz również: p0776

Uwaga: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany przy zmianie typu wyjścia analogowego (p0776).

Wskazówka: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany, gdy jest zmieniany p0776 (wyjścia analogowe typ).
Parametry charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0780[0...1] CU Wyjścia analogowe, charakterystyka, wartość y2 / CU Charakter y2

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-20.000 [V]	20.000 [V]	20.000 [V]

Opis: Ustawienie charakterystyki normalizacyjnej dla wyjść analogowych.
Charakterystyka normalizacyjna dla wyjść analogowych jest definiowana przez 2 punkty.
Ten parametr zadaje współrzędną y (napięcie na wyjściu w V lub natężenie na wyjściu w mA) 2. pary wartości charakterystyki.

Indeks: [0] = AO0 (zac. 12/13)
[1] = AO1 (zac. 26/27)

Zależność: Jednostka tego parametru (V lub mA) zależy od typu wejścia analogowego.
Patrz również: p0776

Uwaga: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany przy zmianie typu wyjścia analogowego (p0776).

Wskazówka: Ten parametr jest automatycznie nadpisywany, gdy jest zmieniany p0776 (wyjścia analogowe typ).
Parametry charakterystyki nie działają ograniczająco.

p0782[0...1] BI: CU analog outputs invert signal source / CU AO inv S_src

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Sets the signal source to invert the analog output signals.

Indeks: [0] = AO0 (T 12/13)
[1] = AO1 (T 26/27)

Wskazówka: AO: Analog Output
T: Terminal

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0785.0...1 BO: CU analog outputs status word / CU AO ZSW

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the status of analog outputs.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	AO 0 negative	Tak	Nie	-
01	AO 1 negative	Tak	Nie	-

Wskazówka: AO: Analog Output

p0795 Tryb symulacji wejść cyfrowych CU / Symulacja DI CU

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Opis: Ustawienie trybu symulacji dla wejść analogowych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DI 0 (T. 5)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
01	DI 1 (T. 6)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
02	DI 2 (T. 7)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
03	DI 3 (T. 8)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
04	DI 4 (T. 16)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
05	DI 5 (T. 17)	Symulacja	Przetw. zacisków	-
11	DI 11 (T. 3, 4) AI 0	Symulacja	Przetw. zacisków	-
12	DI 12 (T. 10, 11) AI 1	Symulacja	Przetw. zacisków	-

Zależność: Wartość zadana dla sygnałów wejściowych jest podawana przez p0796.

Patrz również: p0796

Wskazówka: This parameter is not saved when data is backed up (p0971).

DI: Digital Input

T: Terminal

p0796 Wartość zadana trybu symulacji wejść cyfrowych CU / W zad symul DI CU

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Opis: Ustawia wartość zadaną dla sygnałów wejściowych w trybie symulacji wejść cyfrowych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	DI 0 (T. 5)	High	Low	-
01	DI 1 (T. 6)	High	Low	-
02	DI 2 (T. 7)	High	Low	-
03	DI 3 (T. 8)	High	Low	-
04	DI 4 (T. 16)	High	Low	-
05	DI 5 (T. 17)	High	Low	-
11	DI 11 (T. 3, 4) AI 0	High	Low	-
12	DI 12 (T. 10, 11) AI 1	High	Low	-

Zależność: Symulacja wejścia cyfrowego jest wybierana przez p0795.

Patrz również: p0795

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Do oznaczenia zacisków:
Pierwsze oznaczenie obowiązuje dla CU320, a drugie dla CU310.
Wskazówka: This parameter is not saved when data is backed up (p0971).
AI: Analog Input
DI: Digital Input
T: Terminal

p0797[0...1] CU analog inputs simulation mode / CU AI sim_mode

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Sets the simulation mode for the analog inputs.
Wartość: 0: Brak trybu symulacji dla wejścia analogowego x
1: Tryb symulacji dla wejścia analogowego x
Indeks: [0] = AI0 (T. 3/4)
[1] = AI1 (T. 10/11)
Zależność: The setpoint for the input voltage is specified via p0798.
Patrz również: p0798
Wskazówka: This parameter is not saved when data is backed up (p0971).
AI: Analog Input

p0798[0...1] CU analog inputs simulation mode setpoint / CU AI sim setp

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-50.000	2000.000	0.000

Opis: Sets the setpoint for the input value in the simulation mode of the analog inputs.
Indeks: [0] = AI0 (T. 3/4)
[1] = AI1 (T. 10/11)
Zależność: The simulation of an analog input is selected using p0797.
If AI x is parameterized as a voltage input (p0756), the setpoint is a voltage in V.
If AI x is parameterized as a current input (p0756), the setpoint is a current in mA.
Patrz również: p0756, p0797
Wskazówka: This parameter is not saved when data is backed up (p0971).
AI: Analog Input

p0802 Data transfer: memory card as source/target / mem_card src/targ

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	100	0

Opis: Sets the number for data transfer of a parameter backup from/to memory card.
Transfer from memory card to device memory (p0804 = 1):
- Sets the source of parameter backup (e.g. p0802 = 48 --> PS048xxx.ACX is the source).
Transfer from non-volatile device memory to memory card (p0804 = 2):
- Sets the target of parameter backup (e.g. p0802 = 23 --> PS023xxx.ACX is the target).
Zależność: Patrz również: p0803, p0804

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: If the data between the volatile and non-volatile device memories differ, then it may be necessary to save the data on the memory card in a non-volatile fashion prior to the transfer (e.g. p0971 = 1).

p0803 Data transfer: device memory as source/target / Dev_mem src/targ

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	12	0

Opis: Sets the number for data transfer of a parameter backup from/to device memory.

Transfer from memory card to device memory (p0804 = 1):

- Sets the target of the parameter backup (e.g. p0803 = 10 --> PS010xxx.ACX is the target).

Transfer from non-volatile device memory to memory card (p0804 = 2):

- Sets the source of the parameter backup (e.g. p0803 = 11 --> PS011xxx.ACX is the source).

Wartość:
0: Source/target standard
10: Source/target with setting 10
11: Source/target with setting 11
12: Source/target with setting 12

Zależność: Patrz również: p0802, p0804

Uwaga: If the data between the volatile and non-volatile device memories differ, then it may be necessary to save the data on the memory card in a non-volatile fashion prior to the transfer (e.g. p0971 = 1).

p0804 Data transfer start / Data transf start

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1100	0

Opis: Sets the transfer direction and start of data transfer between the memory card and non-volatile device memory.

Example 1:

The parameter backup is to be transferred from the device memory to the memory card with setting 0. The parameter backup is to be stored on the memory card with setting 22.

p0802 = 22 (parameter backup stored on memory card as target with setting 22)

p0803 = 0 (parameter backup stored in device memory as source with setting 0)

p0804 = 2 (start data transfer from device memory to memory card)

--> PS000xxx.ACX is transferred from device memory to memory card and stored as PS022xxx.ACX.

Example 2:

The parameter backup is to be transferred from the memory card to the device memory with setting 22. The parameter backup is to be stored in the device memory as setting 0.

p0802 = 22 (parameter backup stored on memory card as source with setting 22)

p0803 = 0 (parameter backup stored in device memory as target with setting 0)

p0804 = 1 (start data transfer from memory card to device memory)

--> PS022xxx.ACX is transferred from memory card to device memory and stored as PS000xxx.ACX.

Example 3 (not supported for PROFIBUS devices):

The communication configuration is to be transferred from the device memory to the memory card.

p0802 = (not relevant)

p0803 = (not relevant)

p0804 = 12 (start transferring the device master data (GSD) to the memory card)

--> The files that are relevant for the communication configuration are transferred from the device memory to the memory card and stored in the /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG directory.

Wartość:
0: Inactive
1: Memory card to device memory
2: Device memory to memory card

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1001: File on memory card cannot be opened
1002: File in device memory cannot be opened
1003: Memory card not found
1100: File cannot be transferred

Zależność: Patrz również: p0802, p0803

Uwaga: The memory card must not be removed while data is being transferred.

For p0014 = 1, the following applies:

After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

Wskazówka: If a parameter backup with setting 0 is detected on the memory card when the Control Unit is switched on (PS000xxx.ACX), this is transferred automatically to the device memory.

When the memory card is inserted, a parameter backup with setting 0 (PS000xxx.ACX) is automatically written to the memory card when the parameters are saved in a non-volatile memory (e.g. by means of "Copy RAM to ROM").

Once the data has been successfully transferred, this parameter is automatically reset to 0. If an error occurs, the parameter is set to a value > 1000. Possible fault causes:

p0804 = 1001:

The parameter backup set in p0802 as the source on the memory card does not exist or there is not sufficient memory space available on the memory card.

p0804 = 1002:

The parameter backup set in p0803 as the source in the device memory does not exist or there is not sufficient memory space available in the device memory.

p0804 = 1003:

No memory card has been inserted.

p0804 Data transfer start / Data transf start

G120C DP

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	1100	0

Opis: Sets the transfer direction and start of data transfer between the memory card and non-volatile device memory.

Example 1:

The parameter backup is to be transferred from the device memory to the memory card with setting 0. The parameter backup is to be stored on the memory card with setting 22.

p0802 = 22 (parameter backup stored on memory card as target with setting 22)

p0803 = 0 (parameter backup stored in device memory as source with setting 0)

p0804 = 2 (start data transfer from device memory to memory card)

--> PS000xxx.ACX is transferred from device memory to memory card and stored as PS022xxx.ACX.

Example 2:

The parameter backup is to be transferred from the memory card to the device memory with setting 22. The parameter backup is to be stored in the device memory as setting 0.

p0802 = 22 (parameter backup stored on memory card as source with setting 22)

p0803 = 0 (parameter backup stored in device memory as target with setting 0)

p0804 = 1 (start data transfer from memory card to device memory)

--> PS022xxx.ACX is transferred from memory card to device memory and stored as PS000xxx.ACX.

Example 3 (not supported for PROFIBUS devices):

The communication configuration is to be transferred from the device memory to the memory card.

p0802 = (not relevant)

p0803 = (not relevant)

p0804 = 12 (start transferring the device master data (GSD) to the memory card)

--> The files that are relevant for the communication configuration are transferred from the device memory to the memory card and stored in the /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG directory.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:
0: Inactive
1: Memory card to device memory
2: Device memory to memory card
12: Device memory (communication configuration) to memory card
1001: File on memory card cannot be opened
1002: File in device memory cannot be opened
1003: Memory card not found
1100: File cannot be transferred

Zależność: Patrz również: p0802, p0803

Uwaga: The memory card must not be removed while data is being transferred.

For p0014 = 1, the following applies:

After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

Wskazówka: If a parameter backup with setting 0 is detected on the memory card when the Control Unit is switched on (PS000xxx.ACX), this is transferred automatically to the device memory.

When the memory card is inserted, a parameter backup with setting 0 (PS000xxx.ACX) is automatically written to the memory card when the parameters are saved in a non-volatile memory (e.g. by means of "Copy RAM to ROM").

Once the data has been successfully transferred, this parameter is automatically reset to 0. If an error occurs, the parameter is set to a value > 1000. Possible fault causes:

p0804 = 1001:

The parameter backup set in p0802 as the source on the memory card does not exist or there is not sufficient memory space available on the memory card.

p0804 = 1002:

The parameter backup set in p0803 as the source in the device memory does not exist or there is not sufficient memory space available in the device memory.

p0804 = 1003:

No memory card has been inserted.

p0806 BI: Blokada priorytetu sterowania / Blok prior ster

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla blokowania priorytetu sterowania.

Zależność: Patrz również: r0807

Wskazówka: The commissioning software (drive control panel) uses the master control.

r0807.0 BO: Priorytet sterowania aktywny / Priorytet ster akt

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla, gdzie znajduje się priorytet sterowania.

Napęd może być sterowany przez połączenie BICO lub z zewnątrz (np. oprogramowanie uruchomieniowe).

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Priorytet sterowania aktywny	Tak	Nie	5030, 6031

Zależność: Patrz również: p0806

Uwaga: Priorytet sterowania oddziaływuje tylko na słowo sterowania 1 i wartość zadaną prędkości 1. Inne słowa sterowania/wartości zadane mogą być przesyłane z urządzenia automatyzacji.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Bit 0 = 0: BICO interconnection active
Bit 0 = 1: Master control for PC/OP
The master control is used from the commissioning software (drive control panel) and from the Operator Panel (OP, LOCAL mode).

p0809[0...2] Kopiowanie zestawu danych rozkazowych CDS / Kopiowanie CDS

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned8
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Kopiowanie jednego zestawu danych rozkazowych (Command Data Set, CDS) do innego.
Indeks: [0] = Źródłowy zestaw danych rozkazowych
[1] = Docelowy zestaw danych rozkazowych
[2] = Start procedury kopiowania
Zależność: Patrz również: r3996
Uwaga: Przy kopiowaniu zestawów danych rozkazowych mogą wystąpić krótkie przerwy komunikacji.
Wskazówka: Postępowanie:
1. W indeksie 0 podać, który zestaw danych rozkazowych należy skopiować.
2. W indeksie 1 podać, do którego zestawu danych rozkazowych należy kopiować.
3. Rozpoczęcie kopiowana: indeks 2 ustawić z 0 na 1.
Na zakończenie procesu kopiowania zostanie automatycznie ustawione p0809[2] = 0.

p0810 BI: Wybór zestawu danych rozkazowych CDS Bit 0 / Wybór CDS bit 0

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wyboru zestawu danych rozkazowych bit 0 (Command Data Set, CDS bit 0).
Zależność: Patrz również: r0050, r0836
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: Wybrany przez wejście binektorowe zestaw danych rozkazowych jest wyświetlany w r0836.
Aktualnie skuteczny zestaw danych rozkazowych jest wyświetlany w r0050.
Kopiowanie zestawu danych napędowych można wywołać przez p0809.

p0810 BI: Wybór zestawu danych rozkazowych CDS Bit 0 / Wybór CDS bit 0

G120C DP

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	722.3

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wyboru zestawu danych rozkazowych bit 0 (Command Data Set, CDS bit 0).
Zależność: Patrz również: r0050, r0836
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: Wybrany przez wejście binektorowe zestaw danych rozkazowych jest wyświetlany w r0836.
Aktualnie skuteczny zestaw danych rozkazowych jest wyświetlany w r0050.
Kopiowanie zestawu danych napędowych można wywołać przez p0809.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0835.2...8 CO/BO: Słowo stanu przełączenia zestawu danych / ZSW DDS

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświeta słowo stanu dla przełączenia zestawu danych napędu.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
02	Wewnętrzne obliczanie parametrów aktywne	Tak	Nie	-
04	Zwarcie twornika aktywne	Tak	Nie	-
05	Identyfikacja trwa	Tak	Nie	-
07	Trwa pomiar obrotowy	Tak	Nie	-
08	Trwa identyfikacja silnika	Tak	Nie	-

Wskazówka: Do bitu 02:

Przełączenie zestawu danych jest opóźnione o czas dla wewnętrznych obliczeń.

Do bitu 04:

Przełączenie zestawu danych jest wykonywane tylko, gdy nie jest aktywowane wewnętrzne zwarcie twornika.

Do bitu 05:

Przełączenie zestawu danych jest wykonywane tylko, gdy nie biegnie identyfikacja położenia biegunów.

Do bitu 07:

Przełączenie zestawu danych jest wykonywane tylko, gdy nie biegnie pomiar obrotowy.

Do bitu 08:

Przełączenie zestawu danych jest wykonywane tylko, gdy nie biegnie identyfikacja danych silnika.

r0836.0...1 CO/BO: Wybrany zestaw rozkazowych (CDS, Command Data Set) / Wybrany CDS

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla zestaw danych rozkazowych (Command Data Set, CDS) wybrany przez wejście binektorowe.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Wybór CDS bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Wybór CDS Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-

Zależność: Patrz również: r0050, p0810

Wskazówka: Zestawy danych rozkazowych są wybierane przez wejście binektorowe p0810 i kolejne.

Aktualnie skuteczny zestaw danych rozkazowych jest wyświetlany w r0050.

p0840[0...n] BI: ZAŁ/ WYŁ (WYŁ1) / ZAŁ/ WYŁ1 (WYŁ1)

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 722.0
		[1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "ZAŁ/WYŁ (WYŁ1)".

Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 0 (STW1.0).

Zależność: Patrz również: p1055, p1056

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Przy wejściu binektorowym p0840 = 0 silnik może pracować w trybie jog przez wejście binektorowe p1055 lub p1056.

Rozkaz "ZAŁ/WYŁ (WYŁ1)" można podawać przez wejście binektorowe p0840 lub BI: p1055/p1056.

Przy wejściu binektorowym p0840 = 0 kwitowana jest blokada załączenia.

Tylko załączające źródło sygnału może ponownie wyłączyć.

Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie można go zmieniać.

Wskazówka: For drives with closed-loop speed control (p1300 = 20), the following applies:

- BI: p0840 = 0 signal: OFF1 (braking with the ramp-function generator, then pulse suppression and switch-on inhibit)
- BI: p0840 = 0/1 signal: ON (pulses can be enabled)

p0840[0...n] BI: ZAŁ/ WYŁ (WYŁ1) / ZAŁ/ WYŁ1 (WYŁ1)

G120C DP

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	[0] 2090.0
		[1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "ZAŁ/WYŁ (WYŁ1)".

Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 0 (STW1.0).

Zależność: Patrz również: p1055, p1056

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Przy wejściu binektorowym p0840 = 0 silnik może pracować w trybie jog przez wejście binektorowe p1055 lub p1056.

Rozkaz "ZAŁ/WYŁ (WYŁ1)" można podawać przez wejście binektorowe p0840 lub BI: p1055/p1056.

Przy wejściu binektorowym p0840 = 0 kwitowana jest blokada załączenia.

Tylko załączające źródło sygnału może ponownie wyłączyć.

Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie można go zmieniać.

Wskazówka: For drives with closed-loop speed control (p1300 = 20), the following applies:

- BI: p0840 = 0 signal: OFF1 (braking with the ramp-function generator, then pulse suppression and switch-on inhibit)
- BI: p0840 = 0/1 signal: ON (pulses can be enabled)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0844[0...n] BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ2

G120C CAN	**Poziom dostępu:** 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
G120C USS/MB	**Możliwość zmiany:** T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
	Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
	Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
	-	-	1

Opis: Ustawia pierwsze źródło sygnału dla rozkazu "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0844 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1"
- BI: p0845 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 1 (STW1.1).
BI: p0844 = sygnał 0 lub BI: p0845 = sygnał 0
- WYŁ2 (natychmiastowe skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0844 = sygnał 1 i BI: p0845 = sygnał 1
- Brak WYŁ2 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p0844[0...n] BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ2

G120C DP	**Poziom dostępu:** 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
	Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
	Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
	Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
	-	-	[0] 2090.1
			[1] 1

Opis: Ustawia pierwsze źródło sygnału dla rozkazu "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0844 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1"
- BI: p0845 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 1 (STW1.1).
BI: p0844 = sygnał 0 lub BI: p0845 = sygnał 0
- WYŁ2 (natychmiastowe skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0844 = sygnał 1 i BI: p0845 = sygnał 1
- Brak WYŁ2 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0845[0...n] BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ2

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1

Opis:
Ustawia drugie źródło sygnału dla rozkazu "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0844 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1"
- BI: p0845 "Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 1 (STW1.1).
BI: p0844 = sygnał 0 lub BI: p0845 = sygnał 0
- WYŁ2 (natychmiastowe skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0844 = sygnał 1 i BI: p0845 = sygnał 1
- Brak WYŁ2 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność:
To wejście binektorowe jest skuteczne przy "priorytecie sterowania z PC".

p0848[0...n] BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ3

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1

Opis:
Ustawia pierwsze źródło sygnału dla rozkazu "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0848 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 1"
- BI: p0849 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = sygnał 0 lub BI: p0849 = sygnał 0
- WYŁ3 (hamowanie po rampie WYŁ3 (p1135), następnie skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0848 = sygnał 1 i BI: p0849 = sygnał 1
- Brak WYŁ3 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność:
Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga:
Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0848[0...n] BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ3

G120C DP

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	[0] 2090.2 [1] 1

Opis:
Ustawia pierwsze źródło sygnału dla rozkazu "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0848 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 1"
- BI: p0849 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = sygnał 0 lub BI: p0849 = sygnał 0
- WYŁ3 (hamowanie po rampie WYŁ3 (p1135), następnie skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0848 = sygnał 1 i BI: p0849 = sygnał 1
- Brak WYŁ3 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność:
Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga:
Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p0849[0...n] BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ3

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1

Opis:
Ustawia drugie źródło sygnału dla rozkazu "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3)".
Następujące sygnały są poddawane operacji AND:
- BI: p0848 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 1"
- BI: p0849 "Brak szybkiego zatrzymania/szybkie zatrzymanie (WYŁ3) źródło sygnału 2"

Dla profilu PROFIdrive wynik operacji AND odpowiada słowu sterowania 1 bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = sygnał 0 lub BI: p0849 = sygnał 0
- WYŁ3 (hamowanie po rampie WYŁ3 (p1135), następnie skasowanie impulsów i blokada załączenia)

BI: p0848 = sygnał 1 i BI: p0849 = sygnał 1
- Brak WYŁ3 (zwolnienie możliwe)

Zachować ostrożność:
To wejście binektorowe jest skuteczne przy "priorytecie sterowania z PC".

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0852[0...n] BI: Zwolnienie pracy/blokada pracy / Zwolnienie pracy

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis:
Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "Zwolnienie pracy/blokada pracy".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = sygnał 0
Blokada pracy (skasować impulsy).
BI: p0852 = sygnał 1
Zwolnienie pracy (zwolnienie impulsów możliwe).

Zachować ostrożność:
Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga:
Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p0852[0...n] BI: Zwolnienie pracy/blokada pracy / Zwolnienie pracy

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.3 [1] 1

Opis:
Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "Zwolnienie pracy/blokada pracy".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = sygnał 0
Blokada pracy (skasować impulsy).
BI: p0852 = sygnał 1
Zwolnienie pracy (zwolnienie impulsów możliwe).

Zachować ostrożność:
Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga:
Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p0854[0...n] BI: Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC / Sterowanie PLC

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis:
Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 10 (STW1.10).
BI: p0854 = sygnał 0
Brak sterowania przez PLC.
BI: p0852 = sygnał 1
Sterowanie przez PLC.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

Wskazówka: Bit ten służy do wyzwolenia reakcji napędów przy awarii sterowania (F07220). Jeśli nie ma sterowania, to powinno być ustawione wejście binektorowe p0854 = 1.

Jeśli sterowanie występuje, to musi być ustawione STW1.10 = 1 (PZD1), dzięki czemu otrzymywane dane są aktualizowane. Obowiązuje to niezależnie od ustawienia w p0854 i również przy swobodnej konfiguracji telegramu (p0922 = 999).

p0854[0...n] BI: Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC / Sterowanie PLC

G120C DP

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	[0] 2090.10
		[1] 1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC".

Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 10 (STW1.10).

BI: p0854 = sygnał 0

Brak sterowania przez PLC.

BI: p0852 = sygnał 1

Sterowanie przez PLC.

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

Wskazówka: Bit ten służy do wyzwolenia reakcji napędów przy awarii sterowania (F07220). Jeśli nie ma sterowania, to powinno być ustawione wejście binektorowe p0854 = 1.

Jeśli sterowanie występuje, to musi być ustawione STW1.10 = 1 (PZD1), dzięki czemu otrzymywane dane są aktualizowane. Obowiązuje to niezależnie od ustawienia w p0854 i również przy swobodnej konfiguracji telegramu (p0922 = 999).

p0855[0...n] BI: Bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego / Bezwar zwol ham

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego".

Zależność: Patrz również: p0858

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

Wskazówka: Sygnał przez BI: p0858 (bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego) ma wyższy priorytet niż przez BI: p0855 (bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0856[0...n] BI: Zwolnienie regulatora prędkości obrotowej / Zwolnić reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "zwolnienie regulatora prędkości obrotowej" (r0898.12).

Sygnał 0: Ustawienie członu I i wyjścia regulatora prędkości na zero.

Sygnał 1: Zwolnienie regulatora prędkości.

Zależność: Patrz również: r0898

Wskazówka: Przy cofnięciu "zwolnienia regulatora prędkości obrotowej" zamykany jest ewentualnie występujący hamulec.

Cofnięcie "zwolnienia regulatora prędkości obrotowej" nie prowadzi do kasowania impulsów.

p0858[0...n] BI: Bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego / Bezwar zamkn ham

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego".

Zależność: Patrz również: p0855

Wskazówka: Sygnał przez BI: p0858 (bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego) ma wyższy priorytet niż przez BI: p0855 (bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego).

Przy sygnale 1 przez BI: p0858 wykonywany jest rozkaz "bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego" i wewnętrznie podawana jest wartość zadana zero.

r0898.0...14 CO/BO: Słowo sterowania sterowanie przebiegiem / STW ster sekw

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie słowa sterującego sterowania sekwencyjnego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	ZAŁ / WYŁ1	Tak	Nie	-
01	WP / WYŁ2	Tak	Nie	-
02	BB / WYŁ3 (AUS3)	Tak	Nie	-
03	Zwolnienie pracy	Tak	Nie	-
04	Zwolnienie generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
05	Kontynuacja generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
06	Zwolnienie wartości zadanej prędkości	Tak	Nie	-
07	Rozkaz otwarcia hamulca	Tak	Nie	-
08	Pełzanie 1	Tak	Nie	-
09	Pełzanie 2	Tak	Nie	-
10	Sterowanie przez PLC	Tak	Nie	-
12	Zwolnienie regulatora prędkości	Tak	Nie	-
14	Rozkaz zamknięcia hamulca	Tak	Nie	-

Wskazówka: WP: Warunek pracy

Dot. bitu 10:

Gdy jest ustawiony p0700 = 2, wówczas bit 10 zawsze ma stan "1".

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0899.0...13 CO/BO: Słowo stanu sterowanie przebiegiem / Sł stanu ster sekw

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu sterowania sekwencyjnego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Gotowy do załączenia	Tak	Nie	-
01	Gotowy do pracy	Tak	Nie	-
02	Praca zwolniona	Tak	Nie	-
03	Jog aktywny	Tak	Nie	-
04	Brak aktywnego wybiegu	WYŁ2 nieaktywny	WYŁ2 aktywny	-
05	Brak szybkiego zatrzymania	WYŁ3 nieaktywne	WYŁ3 aktywne	-
06	Blokada załączenia aktywna	Tak	Nie	-
07	Napęd gotów	Tak	Nie	-
08	Zwolnienie regulatora	Tak	Nie	-
09	Żądane sterowanie z PLC	Tak	Nie	-
11	Impulsy uprawnione	Tak	Nie	-
12	Otwórz hamulec trzymający	Tak	Nie	-
13	Rozkaz zamknięcia hamulca trzymającego	Tak	Nie	-

Wskazówka: Dot. bitu 00, 01, 02, 04, 05, 06, 09:

Te sygnały są stosowane dla słowa stanu 1 w przypadku PROFIdrive.

p0918 Adres PROFIBUS / Adres PB

G120C DP

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	126	126

Opis: Wyświetlenie albo ustawienie adresu PROFIBUS dla interfejsu PROFIBUS na Control Unit.

Adres można ustawić następująco:

1) Poprzez łączniki DIP na Control Unit

--> p0918 jest wówczas tylko do odczytu i pokazuje ustawiony adres.

--> Zmiana działa dopiero po POWER ON.

2) Przez p0918

--> Tylko gdy w przypadku łączników DIP wszystkie łączniki są ustawione na ON albo OFF.

--> Adres jest zapisywany w sposób nie wymagający podtrzymywania przy pomocy funkcji "kopiuj RAM do ROM".

--> Zmiana działa dopiero po POWER ON.

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:

Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.

Przy p0014 = 0 obowiązuje:

Zanim zmienione ustawienie będzie trwale skuteczne, konieczny jest nieulotny zapis danych z RAM do ROM. W tym celu ustawić p0971 = 1 lub p0014 = 1.

Wskazówka: Dopuszczalne adresy PROFIBUS: 1 ... 126

Adres 126 jest przewidziany dla uruchomienia.

Każda zmiana adresu PROFIBUS działa dopiero po POWER ON.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0922 PROFIdrive wybór telegramu / PD wyb telegr

G120C DP

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(1), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	999	1

Opis: Ustawienie telegramu wysyłania i odbierania.

Wartość:
1: Telegram standardowy 1, PZD-2/2
20: Telegram standardowy 20, PZD-2/6
350: SIEMENS Telegram 350, PZD-4/4
352: Telegram SIEMENS-a 352, PZD-6/6
353: SIEMENS telegram 353, PZD-2/2, PKW-4/4
354: SIEMENS telegram 354, PZD-6/6, PKW-4/4
999: Swobodne prjektowanie telegramu z BICO

Zależność: Patrz również: F01505

Wskazówka: Jeśli ustawiona jest wartość nierówna 999 i tym samym ustawiony jest telegram, to połączenia zawarte w telegramie są zablokowane.

Zablokowane połączenia można ponownie zmienić dopiero po ustawieniu wartości 999.

r0944 CO: Zmiany bufora błędów licznik / Zmiany bufora F

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie zmian bufora błędów. Licznik ten jest zwiększany przy każdej zmianie bufora błędów.

Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109

r0945[0...63] Kod błędu / Kod błędu

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla numery błędów, które wystąpiły.

Zależność: Patrz również: r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Wskazówka: The buffer parameters are cyclically updated in the background (refer to status signal in r2139).

Fault buffer structure (general principle):

r0945[0], r0949[0], r0948[0], r2109[0] --> actual fault case, fault 1

. . .

r0945[7], r0949[7], r0948[7], r2109[7] --> actual fault case, fault 8

r0945[8], r0949[8], r0948[8], r2109[8] --> 1st acknowledged fault case, fault 1

. . .

r0945[15], r0949[15], r0948[15], r2109[15] --> 1st acknowledged fault case, fault 8

. . .

r0945[56], r0949[56], r0948[56], r2109[56] --> 7th acknowledged fault case, fault 1

. . .

r0945[63], r0949[63], r0948[63], r2109[63] --> 7th acknowledged fault case, fault 8

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0946[0...65534] Lista kodów błędów / Lista kodów błędów

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Lista kodów błędów, które wystąpiły w urządzeniu napędowym.
Dostępne są tylko indeksy z ważnym kodem błędeu.

Zależność: Parametr przyporządkowany do kodu błędu jest wprowadzony pod jednakowym indeksem w r0951.

r0947[0...63] Numer błędu / Numer błędu

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Parametr ten jest identyczny z r0945.

r0948[0...63] Czas odbioru błędu w milisekundach / t przyj błędu ms

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Opis: Wyświetla czas pracy systemu w milisekundach, w którym wystąpił błąd.

Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Uwaga: Czas składa się razem z r2130 (dni) i r0948 (milisekundy).

Wskazówka: Parametry buforowe są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Struktura bufora błędów, jak również przyporządkowanie indeksów jest przedstawione w r0945.
Przy odczycie parametru przez PROFIdrive obowiązuje typ danych TimeDifference.

r0949[0...63] Wartość błędu / Wartość błędu

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Wyświetla dodatkowe informacje do zaistniałego błędu (jako liczba całkowita).

Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r2109, r2130, r2133, r2136

Wskazówka: Parametry buforowe są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Struktura bufora błędów, jak również przyporządkowanie indeksów jest przedstawione w r0945.

p0952 Licznik przypadków błędów / Licz przyp błędów

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	65535	0

Opis: Liczba zaistniałych przypadków błędów od ostatniego skasowania.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Przy ustawieniu p0952 = 0 bufor błędów jest kasowany.
Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

r0963 PROFIBUS szybkość transmisji / Sz trans PB

G120C DP

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	255	-

Opis: Wyświetla odpowiednią wartość dla szybkości transmisji PROFIBUS.

Wartość:
0: 9.6 kBit/s
1: 19.2 kBit/s
2: 93.75 kBit/s
3: 187.5 kBit/s
4: 500 kBit/s
6: 1.5 MBit/s
7: 3 MBit/s
8: 6 MBit/s
9: 12 MBit/s
10: 31.25 kBit/s
11: 45.45 kBit/s
255: Szybkość transmisji nieznana

r0964[0...6] Identyfikacja urządzenia / Ident urządzenia

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie identyfikacji urządzenia.

Indeks:
[0] = Firma (Siemens = 42)
[1] = Typ urządzenia
[2] = Wersja firmware
[3] = Data firmware (rok)
[4] = Data firmware (dzień/miesiąc)
[5] = Ilość objektów napędowych
[6] = Łata/hot fix firmware

Wskazówka: Example:
r0964[0] = 42 --> SIEMENS
r0964[1] = device type, see below
r0964[2] = 403 --> first part of the firmware version V04.03 (for second part, refer to index 6)
r0964[3] = 2010 --> year 2010
r0964[4] = 1705 --> 17th of May
r0964[5] = 1 --> 1 drive object
r0964[6] = 200 --> second part, firmware version (complete version: V04.03.02.00)
Device type:
r0964[1] = 6100 --> SINAMICS G120 CU240B-2 DP
r0964[1] = 6103 --> SINAMICS G120 CU240B-2
r0964[1] = 6210 --> SINAMICS G120 CU240E-2 DP
r0964[1] = 6213 --> SINAMICS G120 CU240E-2
r0964[1] = 6220 --> SINAMICS G120 CU240E-2 DP-F
r0964[1] = 6223 --> SINAMICS G120 CU240E-2 F

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0965 PROFIdrive numer profilu / Nr profilu PD

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla numer i wersję profilu PROFIdrive.
Stała wartość = 0329 hex.
Bajt 1: Numer profilu = 03 hex = Profil PROFIdrive
Bajt 2: Wersja profilu = 29 hex = Wersja 4.1

Wskazówka: Przy odczycie parametru przez PROFIdrive obowiązuje typ danych Octet String 2.

p0969 Systemowy czas pracy, względny / t_systemowy wzgl

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	4294967295 [ms]	0 [ms]

Opis: Wskazanie systemowego czasu pracy w ms od ostatniego POWER ON.

Wskazówka: Wartość w p0969 może być skasowana tylko do 0.
Wartość przepełnia się po ok. 49 dniach.
Przy odczycie parametru przez PROFIdrive obowiązuje typ danych TimeDifference.

p0970 Kasowanie parametrów napędu / Kasow param napędu

Poziom dostępu: 1 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(1, 30) | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	300	0

Opis: Parametr jest używany do inicjalizacji kasowania parametrów napędu.
Parametry p0100, p0205 nie są przy tym kasowane.
Następujące parametry silnika są ustawiane wstępnie odpowiednio do jednostki mocy: p0300 ... p0311.
Podczas ładowania ustawień 10, 11, 12, tryb pamięci buforowej jest automatycznie deaktywowany (p0014 = 0).

Wartość:
0: Nieaktywne
1: Start kasowania parametrów
5: Start kasowania parametrów Safety
10: Start ładowania ustawienia 10
11: Start ładowania ustawienia 11
12: Start ładowania ustawienia 12
100: Start kasowania połączeń BICO
300: Tylko wewnętrznie dla Siemensa

Zależność: Patrz również: F01659

Zachować ostrożność: Przy aktywnym buforze pamięci (patrz p0014), aktualne parametry są zapisywane z RAM do ROM, gdy ładowany jest zestaw parametrów (p0970 = 10, 11, 12).

Uwaga: Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.
Osobliwości przy komunikacji przez PROFIBUS DP:
- Komunikacja z masterem Klasy 1 (np. sterowniki S7) jest przerwana.
- Komunikacja z masterem Klasy 2 (np. STARTER) pozostaje utrzymana.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Przywracanie ustawień fabrycznych można rozpocząć tylko wtedy, gdy wcześniej ustawiono p0010 = 30 (reset parametrów).

Na koniec obliczeń automatycznie ustawiane jest p0970 = 0. Kasowanie parametrów jest zakończone, gdy ustawione zostaną p0970 = 0 i p0010 = 0.

Przy p0970 = 1 obowiązuje:

Jeśli sparametryzowana jest funkcja Safety Integrated (p9601), to parametry Safety nie są kasowane. W tym przypadku wystawiany jest komunikat błędu (F01659) z wartością błędu 2.

Ogólnie obowiązuje:

Jeden indeks parametrów p2100, p2101, p2118, p2119, p2126, p2127 nie jest kasowany, jeśli komunikat sparametryzowany dokładnie w tym indeksie jest aktywny.

p0971 Zapis parametrów / Zapisanie param

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	12	0

Opis: Ustawienie do zapisania parametrów w pamięci nie wymagającej podtrzymywania.

Wartość:
0: Nieaktywne
1: Zapis obiektu napędowego
10: Nieulotny zapis ustawienia 10
11: Nieulotny zapis ustawienia 11
12: Nieulotny zapis ustawienia 12

Zależność: Patrz również: p1960, r3996

Zachować ostrożność: Przy włożonej karcie pamięci (opcjonalnie) obowiązuje:

Parametry zapisywane są również na karcie i nadpisują przy tym istniejące wcześniej dane!

Zachować ostrożność: Napięcie zasilania jednostki sterującej można wyłączyć dopiero po zakończeniu procesu zapamiętywania (tzn. po starcie czekać na zapamiętanie, aż parametr będzie miał ponownie wartość 0).

Uwaga: W trakcie procesu zapisywania zapis parametrów jest zablokowany.

Postęp procesu zapisywania jest wyświetlany w r3996.

p0972 Urządzenie napędowe reset / Urz nap reset

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Ustawienie żądanego przebiegu do wykonania resetu sprzętowego przy urządzeniu napędowym.

Wartość:
0: Nieaktywne
1: Reset sprzętowy natychmiast
2: Reset sprzętowy przygotowanie
3: Reset sprzętowy po zaniku komunikacji cyklicznej

Niebezpieczeństwo: Należy zapewnić, że układ znajduje się w stanie bezpiecznym.

Nie wolno w tym czasie żądać uzyskania dostępu do karty pamięci/pamięci urządzenia jednostki sterującej.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Do wartości = 1:

Reset jest przeprowadzany natychmiast i przerywana jest komunikacja.

Po nawiązaniu komunikacji przeprowadzić kontrolę procesu resetowania (patrz poniżej).

Do wartości = 2:

Ustawienie pomocnicze do kontroli procesu resetowania.

Najpierw ustawić p0972 = 2 i odczytać z powrotem. Jako drugie ustawić p0972 = 1 (to zlecenie może nie być już kwitowalne). Następnie przerywana jest komunikacja.

Po nawiązaniu komunikacji przeprowadzić kontrolę procesu resetowania (patrz poniżej).

Do wartości = 3:

Reset jest przeprowadzany po przerwaniu komunikacji cyklicznej. Ustawienie to służy do synchronizowanego resetu wielu urządzeń napędowych przez sterowanie.

Gdy komunikacja cykliczna przy obu interfejsach PROFIdrive jest aktywna, wtedy reset jest przeprowadzany po zakończeniu obu komunikacji cyklicznych.

Po nawiązaniu komunikacji przeprowadzić kontrolę procesu resetowania (patrz poniżej).

Do kontroli procesu resetowania:

Po nowym starcie urządzenia napędowego i nawiązaniu komunikacji odczytać p0972 i sprawdzić poniższe:

p0972 = 0? --> Reset został wykonany pomyślnie.

p0972 > 0? --> Reset nie został wykonany.

r0980[0...299] List of existing parameters 1 / List avail par 1

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the parameters that exist for this drive.

Zależność: Patrz również: r0981, r0989

Wskazówka: The existing parameters are displayed in indices 0 to 298. If an index contains the value 0, then the list ends here. In a long list, index 299 contains the parameter number at which position the list continues.

This list consists solely of the following parameters:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

The parameters in this list are not displayed in the expert list of the commissioning software. However, they can be read from a higher-level control system (e.g. PROFIBUS master).

r0981[0...299] List of existing parameters 2 / List avail par 2

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the parameters that exist for this drive.

Zależność: Patrz również: r0980, r0989

Wskazówka: The existing parameters are displayed in indices 0 to 298. If an index contains the value 0, then the list ends here. In a long list, index 299 contains the parameter number at which position the list continues.

This list consists solely of the following parameters:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

The parameters in this list are not displayed in the expert list of the commissioning software. However, they can be read from a higher-level control system (e.g. PROFIBUS master).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r0989[0...299] List of existing parameters 10 / List avail par 10

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Displays the parameters that exist for this drive.

Zależność: Patrz również: r0980, r0981

Wskazówka: The existing parameters are displayed in indices 0 to 298. If an index contains the value 0, then the list ends here.

This list consists solely of the following parameters:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

The parameters in this list are not displayed in the expert list of the commissioning software. However, they can be read from a higher-level control system (e.g. PROFIBUS master).

r0990[0...99] Lista zmienionych parametrów 1 / Lista zmien par 1

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Wskazanie parametrów zmienionych względem ustawień fabrycznych dla tego napędu.

Zależność: Patrz również: r0991, r0999

Wskazówka: Wskazanie zmienionych parametrów następuje w indeksach 0 do 98. Jeśli jakiś indeks zawiera wartość 0, to lista jest tu zakończona. Przy większej liście w indeksie 99 znajduje się numer parametru z kontynuacją listy.

Lista składa się łącznie z następujących parametrów:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Parametry tej listy nie są wyświetlane w liście eksperckiej oprogramowania uruchomieniowego. Można je jednak odczytywać z nadrzędnego sterowania (np. master PROFIBUS).

r0991[0...99] Lista zmienionych parametrów 2 / Lista zmien par 2

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Wskazanie parametrów zmienionych względem ustawień fabrycznych dla tego napędu.

Zależność: Patrz również: r0990, r0999

Wskazówka: Wskazanie zmienionych parametrów następuje w indeksach 0 do 98. Jeśli jakiś indeks zawiera wartość 0, to lista jest tu zakończona. Przy większej liście w indeksie 99 znajduje się numer parametru z kontynuacją listy.

Lista składa się łącznie z następujących parametrów:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Parametry tej listy nie są wyświetlane w liście eksperckiej oprogramowania uruchomieniowego. Można je jednak odczytywać z nadrzędnego sterowania (np. master PROFIBUS).

r0999[0...99] Lista zmienionych parametrów 10 / Lista zmien par 10

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Wskazanie parametrów zmienionych względem ustawień fabrycznych dla tego napędu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r0990, r0991

Wskazówka: Wskazanie zmienionych parametrów następuje w indeksach 0 do 98. Jeśli jakiś indeks zawiera wartość 0, to lista jest tu zakończona.

Lista składa się łącznie z następujących parametrów:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

Parametry tej listy nie są wyświetlane w liście eksperckiej oprogramowania uruchomieniowego. Można je jednak odczytywać z nadrzędnego sterowania (np. master PROFIBUS).

p1000[0...n] Wybór wartości zadanej prędkości obrotowej / Wybór n_zad

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 1 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	200	2

Opis: Ustawienie źródła dla wartości zadanej prędkości obrotowej.

W przypadku wartości jednocyfrowych obowiązuje:

Wartość podaje główną wartość zadaną.

W przypadku wartości dwucyfrowych obowiązuje:

Lewa cyfra podaje dodatkową wartość zadaną, prawa cyfra główną wartość zadaną.

Przykład:

Wartość = 26

--> Analogowa wartość zadana (2) daje dodatkową wartość zadaną.

--> Magistrala polowa (6) daje główną wartość zadaną.

Wartość:

0: Brak głównej wartości zadanej
1: Motopotencjometr
2: Analogowa wartość zadana
3: Stała wartość zadana prędkości obrotowej
6: Magistrala polowa
7: Analogowa wartość zadana 2
10: Motopotencjometr + brak głównej wartości zadanej
11: Motopotencjometr + motopotencjometr
12: Motopotencjometr + analogowa wartość zadana
13: Motopotencjometr + stała wartość zadana prędkości obrotowej
16: Motopotencjometr + magistrala polowa
17: Motopotencjometr + analogowa wartość zadana 2
20: Analogowa wartość zadana + brak głównej wartości zadanej
21: Analogowa wartość zadana + potencjometr silnika
22: Analogowa wartość zadana + analogowa wartość zadana
23: Analogowa wartość zadana + wartość zadana prędkości obrotowej
26: Analogowa wartość zadana + magistrala polowa
27: Analogowa wartość zadana + analogowa wartość zadana 2
30: Stała wartość zadana prędk obrotowej + brak głównej wart zadanej
31: Stała wartość zadana prędk obrotowej + motopotencjometr
32: Stała wart zadana prędk obrotowej + analogowa wartość zadana
33: Stała wart zadana prędk obrot + stała wart zadana prędk obrot
36: Stała wart zad prędk obrot + magistrala polowa
37: Stała wartość zadana prędkości obrotowej + analogowa wart zad 2
60: Magistrala polowa + brak głównej wartości zadanej
61: Magistrala polowa + motopotencjometr
62: Magistrala polowa + analogowa wartość zadana
63: Magistrala polowa + stała wartość zadana prędkości obrotowej
66: Magistrala polowa + magistrala polowa
67: Magistrala polowa + analogowa wartość zadana 2
70: Analogowa wartość zadana 2 + brak głównej wartości zadanej
71: Analogowa wartość zadana 2 + motopotencjometr
72: Analogowa wartość zadana 2 + analogowa wartość zadana
73: Analogowa wart zadana 2 + stała wartość zadana prędk obrotowej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

76: Analogowa wartość zadana 2 + magistrala polowa
77: Analogowa wartość zadana 2 + analogowa wartość zadana 2
200: Połączenie wyjścia analogowego

Zależność: Przy zmianie tego parametru ma miejsce wpływ na następujące ustawienia:

Patrz również: p1070, p1071, p1075, p1076

Zachować ostrożność: Jeżeli w przypadku p1000 zostanie jako główna wartość zadana wybrana magistrala polowa, wówczas jest automatycznie ustawiane następujące połączenie sprzęgające BICO:

p2051[1] = r0063

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

p1000[0...n] Wybór wartości zadanej prędkości obrotowej / Wybór n_zad

G120C DP

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	200	6

Opis: Ustawienie źródła dla wartości zadanej prędkości obrotowej.

W przypadku wartości jednocyfrowych obowiązuje:

Wartość podaje główną wartość zadaną.

W przypadku wartości dwucyfrowych obowiązuje:

Lewa cyfra podaje dodatkową wartość zadaną, prawa cyfra główną wartość zadaną.

Przykład:

Wartość = 26

--> Analogowa wartość zadana (2) daje dodatkową wartość zadaną.

--> Magistrala polowa (6) daje główną wartość zadaną.

Wartość:

0: Brak głównej wartości zadanej
1: Motopotencjometr
2: Analogowa wartość zadana
3: Stała wartość zadana prędkości obrotowej
6: Magistrala polowa
7: Analogowa wartość zadana 2
10: Motopotencjometr + brak głównej wartości zadanej
11: Motopotencjometr + motopotencjometr
12: Motopotencjometr + analogowa wartość zadana
13: Motopotencjometr + stała wartość zadana prędkości obrotowej
16: Motopotencjometr + magistrala polowa
17: Motopotencjometr + analogowa wartość zadana 2
20: Analogowa wartość zadana + brak głównej wartości zadanej
21: Analogowa wartość zadana + potencjometr silnika
22: Analogowa wartość zadana + analogowa wartość zadana
23: Analogowa wartość zadana + wartość zadana prędkości obrotowej
26: Analogowa wartość zadana + magistrala polowa
27: Analogowa wartość zadana + analogowa wartość zadana 2
30: Stała wartość zadana prędk obrotowej + brak głównej wart zadanej
31: Stała wartość zadana prędk obrotowej + motopotencjometr
32: Stała wart zadana prędk obrotowej + analogowa wartość zadana
33: Stała wart zadana prędk obrot + stała wart zadana prędk obrot
36: Stała wart zad prędk obrot + magistrala polowa
37: Stała wartość zadana prędkości obrotowej + analogowa wart zad 2
60: Magistrala polowa + brak głównej wartości zadanej
61: Magistrala polowa + motopotencjometr
62: Magistrala polowa + analogowa wartość zadana
63: Magistrala polowa + stała wartość zadana prędkości obrotowej
66: Magistrala polowa + magistrala polowa
67: Magistrala polowa + analogowa wartość zadana 2
70: Analogowa wartość zadana 2 + brak głównej wartości zadanej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

71: Analogowa wartość zadana 2 + motopotencjometr
72: Analogowa wartość zadana 2 + analogowa wartość zadana
73: Analogowa wart zadana 2 + stała wartość zadana prędk obrotowej
76: Analogowa wartość zadana 2 + magistrala polowa
77: Analogowa wartość zadana 2 + analogowa wartość zadana 2
200: Połączenie wyjścia analogowego

Zależność: Przy zmianie tego parametru ma miejsce wpływ na następujące ustawienia:

Patrz również: p1070, p1071, p1075, p1076

Zachować ostrożność: Jeżeli w przypadku p1000 zostanie jako główna wartość zadana wybrana magistrala polowa, wówczas jest automatycznie ustawiane następujące połączenie sprzęgające BICO:

p2051[1] = r0063

Zachować ostrożność: Podczas wykonywania określonego makra, tworzone są odpowiednie zaprogramowane ustawienia i stają się one aktywne.

p1001[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 1 / Stała n_zad 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawia stałą wartość zadanej prędkości obrotowej/prędkości 1.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1002[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 2 / Stała n_zad 2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 2.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1003[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 3 / Stała n_zad 3

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 3.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1004[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 4 / Stała n_zad 4

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 4.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1005[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 5 / Stała n_zad 5

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 5.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1006[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 6 / Stała n_zad 6

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 6.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1007[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 7 / Stała n_zad 7

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 7.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1008[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 8 / Stała n_zad 8

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 8.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1009[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 9 / Stała n_zad 9

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 9.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1010[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 10 / Stała n_zad 10

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 10.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1011[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 11 / Stała n_zad 11

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 11.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1012[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 12 / Stała n_zad 12

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 12.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1013[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 13 / Stała n_zad 13

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 13.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1014[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 14 / Stała n_zad 14

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 14.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1015[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 15 / Stała n_zad 15

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości 15.

Zależność: Patrz również: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p1016 Tryb stałej wartości zadanej prędkości obrotowej / Tryb stałej n_zad

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	2	1

Opis: Ustawia tryb do wyboru stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Wartość:
1: Wybór bezpośredni
2: Wybór kodowany binarnie

Wskazówka: Do p1016 = 1:

W tym trybie stała wartość zadana prędkości jest podawana przez p1001 ... p1004.

Do p1016 = 2:

W tym trybie stała wartość zadana prędkości jest podawana przez p1001 ... p1015.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1020[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 0 / Stała n_zad bit 0

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Zależność: Selects the required fixed speed setpoint using p1020 ... p1023.
Sets the values for the fixed speed setpoints 1 ... 15 using p1001 ... p1015.
Patrz również: p1021, p1022, p1023

Wskazówka: If a fixed speed setpoint has not been selected (p1020 ... p1023 = 0), then r1024 = 0 (setpoint = 0).

p1021[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 1 / Stała n_zad bit 1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Zależność: Selects the required fixed speed setpoint using p1020 ... p1023.
Sets the values for the fixed speed setpoints 1 ... 15 using p1001 ... p1015.
Patrz również: p1020, p1022, p1023

Wskazówka: If a fixed speed setpoint has not been selected (p1020 ... p1023 = 0), then r1024 = 0 (setpoint = 0).

p1022[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 2 / Stała n_zad bit 2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Zależność: Selects the required fixed speed setpoint using p1020 ... p1023.
Sets the values for the fixed speed setpoints 1 ... 15 using p1001 ... p1015.
Patrz również: p1020, p1021, p1023

Wskazówka: If a fixed speed setpoint has not been selected (p1020 ... p1023 = 0), then r1024 = 0 (setpoint = 0).

p1023[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 3 / Stała n_zad bit 3

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Zależność: Selects the required fixed speed setpoint using p1020 ... p1023.
Sets the values for the fixed speed setpoints 1 ... 15 using p1001 ... p1015.
Patrz również: p1020, p1021, p1022

Wskazówka: If a fixed speed setpoint has not been selected (p1020 ... p1023 = 0), then r1024 = 0 (setpoint = 0).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1024 CO: Skuteczna stała wartość zadana prędkości obrotowej / Skut stała n_zad

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wybranej i skutecznej stałej wartości zadanej prędkości obrotowej.

Ta wartość zadana jest wartością wyjściową przy stałych wartościach zadanych prędkości obrotowej i musi być odpowiednio dalej połączona (np. z główną wartością zadaną).

Zależność: Selects the required fixed speed setpoint using p1020 ... p1023.

Sets the values for the fixed speed setpoints 1 ... 15 using p1001 ... p1015.

Patrz również: p1070

Wskazówka: If a fixed speed setpoint has not been selected (p1020 ... p1023 = 0), then r1024 = 0 (setpoint = 0).

r1025.0 BO: Fixed speed setpoint status / n_setp_fix status

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the status when selecting the fixed speed setpoints.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Fixed speed setpoint selected	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: p1016

Wskazówka: Re bit 00:

When the fixed speed setpoints are directly selected (p1016 = 1), this bit is set if at least 1 fixed speed setpoint is selected.

p1030[0...n] Konfiguracja motopotencjometru / Konfiguracja Mop

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0110 bin

Opis: Ustawia konfigurację dla motopotencjometru.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Zapisywanie aktywne	Tak	Nie	-
01	Generator funkcji ramp aktywny przy pracy automatycznej	Tak	Nie	-
02	Zaokrąglenie początkowe aktywne	Tak	Nie	-
03	Zapisywanie do NVRAM aktywne	Tak	Nie	-
04	Generatorfunkcji ramp zawsze aktywny	Tak	Nie	-

Uwaga: For p0014 = 1, the following applies:

After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

Wskazówka: Re bit 00:

0: The setpoint for the motorized potentiometer is not saved and after ON is entered using p1040.

1: The setpoint for the motorized potentiometer is saved after OFF and after ON set to the saved value. In order to save in a non-volatile fashion, bit 03 should be set to 1.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Re bit 01:

0: Without ramp-function generator in the automatic mode (ramp-up/ramp-down time = 0).

1: With ramp-function generator in the automatic mode.

For manual operation, the ramp-function generator is always active.

Re bit 02:

0: Without initial rounding-off

1: With initial rounding-off. The selected ramp-up/down time is correspondingly exceeded. The initial rounding-off is a sensitive way of specifying small changes (progressive reaction when keys are pressed).

The jerk for the initial rounding-off is independent of the ramp-up time and only depends on the selected maximum speed (p1082). It is calculated as follows:

r = 0.01 % * p1082 [1/s] / 0.13^2 [s^2]

The jerk acts up until the maximum acceleration is reached (a_max = p1082 [1/s] / p1047 [s]), and then the drive continues to run linearly with a constant rate of acceleration. The higher the maximum acceleration (the lower that p1047 is), the longer the ramp-up time increases with respect to the set ramp-up time.

Re bit 03:

0: Non-volatile data save de-activated.

1: The setpoint for the motorized potentiometer is saved in a non-volatile fashion (for bit 00 = 1).

Re bit 04:

When the bit is set, the ramp-function generator is computed independent of the pulse enable. The actual output value of the motorized potentiometer is always in r1050.

p1035[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana wyżej / Mop wyżej

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zwiększania wartości zadanej dla motopotencjometru.

Zmiana wartości zadanej (CO: r1050) zależy od ustawionego czasu przyspieszania (p1047) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p1035).

Zależność: Patrz również: p1036

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1035[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana wyżej / Mop wyżej

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.13 [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zwiększania wartości zadanej dla motopotencjometru.

Zmiana wartości zadanej (CO: r1050) zależy od ustawionego czasu przyspieszania (p1047) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p1035).

Zależność: Patrz również: p1036

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1036[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana niżej / Mop niżej

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zmniejszania wartości zadanej dla motopotencjometru.
Zmiana wartości zadanej (CO: r1050) zależy od ustawionego czasu hamowania (p1048) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p1036).

Zależność: Patrz również: p1035

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1036[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana niżej / Mop niżej

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.14 [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zmniejszania wartości zadanej dla motopotencjometru.
Zmiana wartości zadanej (CO: r1050) zależy od ustawionego czasu hamowania (p1048) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p1036).

Zależność: Patrz również: p1035

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1037[0...n] Potencjometr silnika maksymalna prędkość obrotowa / Mop n_max

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,5 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie maksymalnej prędkości obrotowej/prędkości dla motopotencjometru.

Wskazówka: This parameter is automatically pre-assigned in the commissioning phase.
The setpoint output from the motorized potentiometer is limited to this value (see function diagram 3020).

p1038[0...n] Potencjometr silnika minimalna prędkość obrotowa / Mop n_min

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,5 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie minimalnej prędkości obrotowej/prędkości dla motopotencjometru.

Wskazówka: This parameter is automatically pre-assigned in the commissioning phase.
The setpoint output from the motorized potentiometer is limited to this value (see function diagram 3020).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1040[0...n] Potencjometr silnika wartość startowa / Wart pocz Mop

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie wartości początkowej dla motopotencjometru. Ta wartość początkowa jest skuteczna po załączeniu napędu.

Zależność: Skuteczne tylko przy p1030.0 = 0.
Patrz również: p1030

p1043[0...n] BI: Potencjometr silnika przejęcie wartości nastawczej / Przej w nast Mop

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do przejęcia wartości nastawczej przy motopotencjometrze.

Zależność: Patrz również: p1044

Wskazówka: Wartość nastawcza (CI: p1044) jest skuteczna przy zboczu 0/1 rozkazu ustawienia (BI: p1043).

p1044[0...n] CI: Potencjometr silnika wartość nastawcza / Wart nast Mop

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wartości ustawienia przy motopotencjometrze.

Zależność: Patrz również: p1043

Wskazówka: Wartość nastawcza (CI: p1044) jest skuteczna przy zboczu 0/1 rozkazu ustawienia (BI: p1043).

r1045 CO: Wartość zad. prędk. obr. motopotencjometru przed zad. rozruchu / n_zadMop przed GFR

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie skutecznej wartości zadanej przed wewnętrznym generatorem funkcji ramp motopotencjometru.

p1047[0...n] Czas rampy narastania motopotencjometru / Czas narast Mop

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu przyspieszania dla wewnętrznego generatora funkcji ramp dla motopotencjometru.
W tym czasie wartość zadana zmienia się od zera do granicy prędkości obrotowej/prędkości (p1082) (jeśli nie jest aktywowane zaokrąglanie początkowe).

Zależność: Patrz również: p1030, p1048, p1082

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Czas rampy narastania wydłuża się odpowiednio przy uaktywnionym zaokrąglaniu początkowym (p1030.2).

p1048[0...n] Czas zmniejszania motopotencjometru / Czas zmniejsz Mop

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu rampy zmniejszania dla wewnętrznego generatora funkcji ramp przy motopotencjometrze.

W tym czasie wartość zadana jest przestawiana od granicy prędkości obrotowej/prędkości (p1082) do zera (jeśli nie jest aktywowane zaokrąglanie początkowe).

Zależność: Patrz również: p1030, p1047, p1082

Wskazówka: Czas zmniejszania wydłuża się odpowiednio przy uaktywnionym zaokrąglaniu początkowym (p1030.2).

r1050 CO: Wartość zadana za generatorem funkcji ramp motopotencjometru / W zad Mop po GFR

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie skutecznej wartości zadanej po wewnętrznym generatorze funkcji ramp motopotencjometru.

Ta wartość zadana jest wartością wyjściową motopotencjometru i musi być odpowiednio dalej połączona (np. z główną wartością zadaną).

Zależność: Patrz również: p1070

Wskazówka: Przy pracy "z generatorem funkcji ramp" po WYŁ1, WYŁ2, WYŁ3 lub przy sygnale 0 przez BI: p0852 (blokada pracy, kasowanie impulsów) wyjście generatora funkcji ramp (r1050) jest ustawiane na wartość początkową (konfiguracja przez p1030.0).

p1055[0...n] BI: Jog bit 0 / Pełzanie bit 0

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla jog 1.

Zależność: Patrz również: p0840, p1058

Uwaga: Przy użyciu BI: p1055 lub BI: p1056 napęd jest zwalniany do jog.

Rozkaz "ZAŁ/WYŁ1" może być podawany przez BI: p0840 lub przez BI: p1055/p1056.

Tylko to źródło sygnału, które zostało użyte do załączenia można użyć również do wyłączenia.

p1055[0...n] BI: Jog bit 0 / Pełzanie bit 0

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 0 [1] 722.0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla jog 1.

Zależność: Patrz również: p0840, p1058

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Przy użyciu BI: p1055 lub BI: p1056 napęd jest zwalniany do jog.
Rozkaz "ZAŁ/WYŁ1" może być podawany przez BI: p0840 lub przez BI: p1055/p1056.
Tylko to źródło sygnału, które zostało użyte do załączenia można użyć również do wyłączenia.

p1056[0...n] BI: Ruch impulsowy bit 1 / Pełzanie bit 1

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawienie źródła sygnału dla pełzania 2.
Zależność: Patrz również: p0840, p1059
Uwaga: Przy użyciu BI: p1055 lub BI: p1056 napęd jest zwalniany do jog.
Rozkaz "ZAŁ/WYŁ1" może być podawany przez BI: p0840 lub przez BI: p1055/p1056.
Tylko to źródło sygnału, które zostało użyte do załączenia można użyć również do wyłączenia.

p1056[0...n] BI: Ruch impulsowy bit 1 / Pełzanie bit 1

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 0 [1] 722.1

Opis: Ustawienie źródła sygnału dla pełzania 2.
Zależność: Patrz również: p0840, p1059
Uwaga: Przy użyciu BI: p1055 lub BI: p1056 napęd jest zwalniany do jog.
Rozkaz "ZAŁ/WYŁ1" może być podawany przez BI: p0840 lub przez BI: p1055/p1056.
Tylko to źródło sygnału, które zostało użyte do załączenia można użyć również do wyłączenia.

p1058[0...n] Wartość zadana prędkości obrotowej jog 1 / n_zad jog 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	150.000 [1/min]

Opis: Ustawienie prędkości obrotowej/prędkości dla jog 1. Jog (trucht) jest wyzwalany poziomem i umożliwia inkrementalny ruch silnika.
Zależność: Patrz również: p1055, p1056

p1059[0...n] Ruch impulsowy 2 wartość zadana prędkości obrotowej / Pełzanie 2 n_zad

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	-150.000 [1/min]

Opis: Ustawienie prędkości obrotowej/prędkości dla pełzania 2. Pełzanie (JOG) jest wyzwalane poziomem i pozwala na inkrementalny ruch silnika.
Zależność: Patrz również: p1055, p1056

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1070[0...n] CI: Główna wartość zadana / Główna wart zadana

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 755[0] [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla głównej wartości zadanej.
Przykłady:
r1024: Działa stała wartość zadana prędkości
r1050: Wartość zadana motopotencjometru po generatorze funkcji ramp

Zależność: Patrz również: p1071, r1073, r1078

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1070[0...n] CI: Główna wartość zadana / Główna wart zadana

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2050[1] [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla głównej wartości zadanej.
Przykłady:
r1024: Działa stała wartość zadana prędkości
r1050: Wartość zadana motopotencjometru po generatorze funkcji ramp

Zależność: Patrz również: p1071, r1073, r1078

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1071[0...n] CI: Skalowanie głównej wartości zadanej / Skal gł wart zad

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** PERCENT | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla skalowania głównej wartości zadanej.

r1073 CO: Skuteczna główna wartość zadana / Skut gł wart zad

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla skuteczną główną wartość zadaną. Wyświetlana wartość reprezentuje główną wartość zadaną po skalowaniu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1075[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana / Dod. wart. zadana

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla dodatkowej wartości zadanej.

Zależność: Patrz również: p1076, r1077, r1078

p1076[0...n] CI: Skalowanie dodatkowej wartości zadanej / Skal dod wart zad

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla skalowania dodatkowej wartości zadanej.

r1077 CO: Skuteczna dodatkowa wartość zadana / Skut dod wart zad

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla skuteczną dodatkową wartość zadaną. Wyświetlana wartość reprezentuje dodatkową wartość zadaną po skalowaniu.

r1078 CO: Skuteczna łączna wartość zadana / Skut łączna w zad

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla łączną skuteczną wartość zadaną. Wyświetlana wartość stanowi sumę skutecznej głównej i dodatkowej wartości zadanej.

p1080[0...n] Minimalna prędkość obrotowa / n_min

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	19500.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawia najniższą możliwą prędkość obrotową silnika.

Ta wartość nie jest przekraczana w dół podczas pracy.

Wskazówka: Wartość parametru obowiązuje dla obu kierunków silnika.

W wyjątkowych przypadkach silnik może pracować również poniżej tej wartości (np. przy nawracaniu).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1082[0...n] Maksymalna prędkość obrotowa / n_max

Poziom dostępu: 1	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	1500.000 [1/min]

Opis: Ustawia najwyższą możliwą prędkość obrotową.

Zależność: Patrz również: p0230, p0322

Uwaga: Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Parametr obowiązuje dla obu kierunków obrotów silnika. Parametr działa w sposób ograniczający i jest wielkością odniesienia dla wszystkich czasów przyspieszania i hamowania (np. rampy przyspieszania, generator ramp, motopotencjometr).

Z uwagi na to, że parametr jest częścią szybkiego uruchomienia (p0010 = 1), to jest on odpowiednio ustawiany wstępnie przy zmianie p0310, p0311, p0322.

Następujące ograniczenia dla p1082 są zawsze aktywne:

p1082 <= 60 x Maximum(15 x r0310, 650 Hz) / r0313

p1082 <= 60 x maksymalna częstotliwość pulsowania jednostki mocy / (k x liczba par biegunów), gdzie k = 12 (sterowanie wektorowe), k = 6.5 (sterowanie U/f)

Jeśli filtr sinusoidalny jest sparametryzowany jako filtr wyjściowy (p0230 = 3), to maksymalna prędkość obrotowa jest ograniczana odpowiednio do maksymalnej dopuszczalnej częstotliwości wyjściowej filtra (patrz karta danych filtra). Dla dławików i filtrów du/dt obowiązuje ograniczenie do 120 Hz / liczba par biegunów.

Wartość parametru jest automatycznie ustawiana wstępnie, przy automatycznym obliczeniu (p0340 = 1, p3900 > 0), na maksymalną prędkość obrotową silnika (p0322). Jeśli p0322 = 0, to następuje ustawienie wstępne na znamionową prędkość obrotową silnika (p0311). Przy silnikach asynchronicznych do ustawienia wstępnego używana jest synchroniczna prędkość obrotowa biegu jałowego (p0310 x 60 / liczba par biegunów).

Przy silnikach synchronicznych obowiązuje dodatkowo:

Podczas obliczenia automatycznego (p0340, p3900) parametr p1082 jest ograniczony do prędkości obrotowych, przy których SEM nie przekracza napięcia obwodu DC.

Z uwagi na to, że p1082 jest dostępny również w szybkim uruchomieniu (p0010 = 1), wartość ta nie jest zmieniana przy wychodzeniu przez p3900 > 0.

Przy sterowaniu wektorowym maksymalna prędkość obrotowa jest ograniczona do 60.0 / (8.333 x 500 µs x liczba par biegunów). Można to rozpoznać po redukcji w r1084. Z uwagi na możliwość przełączania trybu pracy p1300, parametr p1082 nie jest przy tym zmieniany.

Przy użyciu filtra sinusoidalnego (p0230 = 3, 4) maksymalna prędkość obrotowa r1084 jest ograniczona do 70 % częstotliwości rezonansowej pojemności filtra i indukcyjności rozproszenia silnika.

p1083[0...n] CO: Granica prędkości obrotowej dodatniego kierunku obrotów / n_gran dodatnia

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1	**Wybór jednostek:** p0505	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]

Opis: Ustawia maksymalną prędkość obrotową dla dodatniego kierunku obrotów.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1084 CO: Skuteczna dodatnia granica prędkości obrotowej / Skut dod n_gran

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie skutecznej dodatniej granicy prędkości obrotowej.

Zależność: Patrz również: p1082, p1083

p1086[0...n] CO: Granica prędkości obrotowej ujemnego kierunku obrotów / n_gran ujemna

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]	-210000.000 [1/min]

Opis: Ustawia granicę prędkości obrotowej dla ujemnego kierunku obrotów.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

r1087 CO: Skuteczna ujemna granica prędkości obrotowej / Skut ujem n_gran

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla skuteczną ujemną granicę prędkości obrotowej.

Zależność: Patrz również: p1082, p1086

p1091[0...n] Pomijana prędkość obrotowa 1 / n_pomijana 1

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie pomijanej prędkości obrotowej 1.

Zależność: Patrz również: p1092, p1101

Uwaga: Pasma pomijane mogą stać się nieskuteczne w wyniku nadrzędnych ograniczeń w kanale wartości zadanej.

Wskazówka: Prędkości pomijane można używać do unikania efektów rezonansu mechanicznego.

p1092[0...n] Prędkość obrotowa maskowania 2 / n_pomijana 2

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie pomijanej prędkości obrotowej 2.

Zależność: Patrz również: p1091, p1101

Uwaga: Pasma pomijane mogą stać się nieskuteczne w wyniku nadrzędnych ograniczeń w kanale wartości zadanej.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1101[0...n] Szerokość pasma pomijania prędkości obrotowej / Szerokość n_pomij

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Opis: Ustawienie szerokości pasma dla pomijanych prędkości obrotowych/prędkości 1 do 4.

Zależność: Patrz również: p1091, p1092

Wskazówka: Zadane prędkości obrotowe są pomijan w zakresie szerokosci pasma pomijania prędkości obrotowej +/-p1101.

Stacjonarna praca nie jest możliwa w pomijanym zakresie prędkości obrotowej. Zakres pomijania jest przeskakiwany.

Przykład:

p1091 = 600 i p1101 = 20

--> Zadane prędkości obrotowe pomiędzy 580 i 620 [obr/min] są pomijane.

Przy pasmach pomijanych działa następujące zachowanie się histerezy:

Przy zadanej prędkości obrotowej podchodzącej od dołu obowiązuje:

r1170 < 580 [obr/min] i 580 [obr/min] <= r1114 <= 620 [obr/min] --> r1119 = 580 [obr/min]

Przy zadanej prędkości obrotowej podchodzącej od góry obowiązuje:

r1170 > 620 [obr/min] i 580 [obr/min] <= r1114 <= 620 [obr/min] --> r1119 = 620 [obr/min]

p1110[0...n] BI: Blokada ujemnego kierunku / Blokada ujem kier

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do zablokowania ujemnego kierunku.

Zależność: Patrz również: p1111

p1111[0...n] BI: Blokada dodatniego kierunku / Blokada dod kier

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do zablokowania dodatniego kierunku.

Zależność: Patrz również: p1110

r1112 CO: Wartość zadana prędkości obrotowej po ograniczeniu minimum / n_zad po ogr_min

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla wartość zadaną prędkości obrotowej po ograniczeniu minimalnym.

Zależność: Patrz również: p1091, p1092, p1101

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1113[0...n] BI: Inwersja wartości zadanej / Inw wart zad

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 722.1 [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału do inwersji wartości zadanej.

Zależność: Patrz również: r1198

Zachować ostrożność: If the technology controller is being used as the speed main setpoint (p2251 = 0), do not invert the setpoint using p1113 when the technology controller is enabled because this can cause the speed to change suddenly and lead to positive couplings in the control loop.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1113[0...n] BI: Inwersja wartości zadanej / Inw wart zad

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.11 [1] 0

Opis: Ustawia źródło sygnału do inwersji wartości zadanej.

Zależność: Patrz również: r1198

Zachować ostrożność: If the technology controller is being used as the speed main setpoint (p2251 = 0), do not invert the setpoint using p1113 when the technology controller is enabled because this can cause the speed to change suddenly and lead to positive couplings in the control loop.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

r1114 CO: Wartość zadana po ograniczeniu kierunku / Wart zad po ogr

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wartości zadanej prędkości obrotowej/prędkości po przełączeniu i ograniczeniu kierunku.

r1119 CO: Wartość zadana na wejściu generatora funkcji ramp / Wart zad wej GFR

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2000 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla wartość zadaną na wejściu generatora funkcji ramp.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

Wskazówka: Wartość zadana podlega wpływom innych funkcji, np. prędkości pomijane, ograniczenia minimalne i maksymalne.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1120[0...n] Czas przyspieszania geneartora funkcji ramp / Czas przysp GFR

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Opis: W tym czasie wartość zadana prędkości obrotowej z generatora funkcji ramp zmienia się od postoju (wartość zadana = 0), aż do maksymalnej prędkości obrotowej (p1082).

Zależność: Patrz również: p1082

Wskazówka: Podczas pomiaru obrotowego (p1960 > 0) następuje dopasowanie parametrów. Dlatego podczas pomiaru obrotowego silnik może przyspieszać szybciej niż oryginalnie sparametryzowano.

W przypadku sterowania U/f i sterowania wektorowego bez enkodera (patrz p1300) czasy rampy przyspieszania 0 s nie mają sensu. Ustawienie powinno bazować na czasie rozruchu silnika (r0345).

p1121[0...n] Czas hamowania generatora funkcji ramp / Czas hamowania GFR

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(1), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Opis: W tym czasie wartość zadana prędkości obrotowej z generatora funkcji ramp zmienia się od maksymalnej prędkości obrotowej (p1082), aż do postoju (wartość zadana = 0).

Ponadto czas hamowania działa zawsze przy WYŁ1.

Zależność: Patrz również: p1082

Wskazówka: W przypadku sterowania U/f i sterowania wektorowego bez enkodera (patrz p1300) czasy rampy hamowania 0 s nie mają sensu. Ustawienie powinno bazować na czasie rozruchu silnika (r0345).

p1130[0...n] Czas zaokrąglania początkowego generatora funkcji ramp / t_zaokr_pocz GFR

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawia czas dla zaokrąglania początkowego przy rozszerzonym generatorze funkcji ramp. Wartość obowiązuje dla przyspieszania i hamowania.

Wskazówka: Czasy zaokrąglania unikają nagłych reakcji i zapobiegają szkodliwym oddziaływaniom na mechanikę.

p1131[0...n] Czas zaokrąglania końcowego generatora funkcji ramp / t_zaokr_końc GFR

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawia czas dla zaokrąglania końcowego przy rozszerzonym generatorze funkcji ramp. Wartość obowiązuje dla przyspieczania i hamowania.

Wskazówka: Czasy zaokrąglania unikają nagłych reakcji i zapobiegają szkodliwym oddziaływaniom na mechanikę.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1134[0...n] Typ zaokrąglania generatora funkcji ramp / Typ zaokr GFR

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	1	0

Opis: Ustawią reakcję wygładzania na rozkaz WYŁ1 lub na redukcję wartości zadanej przy rozszerzonym generatorze funkcji ramp.

Wartość:
0: Ciągłe wygładzanie
1: Nieciągłe wygładzanie

Zależność: Brak oddziaływania dopóki czas zaokrąglania początkowego (p1130) > 0 s.

Wskazówka: p1134 = 0 (ciągłe wygładzanie)

Jeśli podczas procesu przyspieszania nastąpi redukcja wartości zadanej, to najpierw wykonywane jest zaokrąglanie końcowe i zakańczane przyspieszanie. Podczas zaokrąglania końcowego wyjście generatora funkcji ramp dąży nadal w kierunku poprzedniej wartości zadanej (przeregulowanie). Po zakończeniu zaokrąglania końcowego wyjście zaczyna dążyć w kierunku nowej wartości zadanej.

p1134 = 1 (nieciągłe wygładzanie)

Jeśli podczas procesu przyspieszania nastąpi redukcja wartości zadanej, to wyjście w sposób udarowy dąży w kierunku nowej wartości zadanej. Przy zmianie wartości zadanej nie działa zaokrąglanie końcowe.

p1135[0...n] Czas hamowania WYŁ3 / t_ham WYŁ3

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: C(1), U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [s]	5400.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawia czas rampy hamowania od maksymalnej prędkości obrotowej, aż do zatrzymania dla rozkazu WYŁ3.

Wskazówka: Ten czas może być przekroczony, jeśli zostanie osiągnięte maksymalne napięcie obwodu DC.

p1136[0...n] Czas zaokrąglenia początkowego WYŁ3 / t_zaokr_p WYŁ3 GFR

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawia czas zaokrąglania początkowego dla WYŁ3 przy rozszerzonym generatorze funkcji ramp.

p1137[0...n] Czas zaokrąglenia końcowego WYŁ3 / t_zaokr_k WYŁ3 GFR

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawia czas zaokrąglania końcowego dla WYŁ3 przy rozszerzonym generatorze funkcji ramp.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1140[0...n] BI: Zwolnienie generatora fun. ramp/blokada generatora fun. ramp / Zwolnienie GFR

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "zwolnienie generatora ramp/blokada generatora ramp".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 4 (STW1.4).
BI: p1140 = sygnał 0
Blokuje generator funkcji ramp (ustawia wyjście generatora funkcji ramp na zero).
BI: p1140 = sygnał 1
Zwalnia generator funkcji ramp.

Zależność: Patrz również: r0054, p1141, p1142

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1140[0...n] BI: Zwolnienie generatora fun. ramp/blokada generatora fun. ramp / Zwolnienie GFR

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.4
		[1] 1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "zwolnienie generatora ramp/blokada generatora ramp".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 4 (STW1.4).
BI: p1140 = sygnał 0
Blokuje generator funkcji ramp (ustawia wyjście generatora funkcji ramp na zero).
BI: p1140 = sygnał 1
Zwalnia generator funkcji ramp.

Zależność: Patrz również: r0054, p1141, p1142

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1141[0...n] BI: Kontynuacja generatora fun. ramp/zamrożenie generatora fun. ramp / Kontynuacja GFR

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "kontynuacja generatora funkcji ramp/zamrożenie generatora funkcji ramp".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 5 (STW1.5).
BI: p1141 = sygnał 0
Zamraża generator funkcji ramp.
BI: p1141 = sygnał 1
Kontynuuje generator funkcji ramp.

Zależność: Patrz również: r0054, p1140, p1142

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Niezależnie od stanu źródła sygnału generator funkcji ramp jest aktywny w następujących przypadkach:
- WYŁ1/WYŁ3.
- Wyjście generatora funkcji ramp znajduje się w zakresie pasma pomijanego.
- Wyjście generatora funkcji ramp znajduje się poniżej minimalnej prędkości obrotowej.

p1141[0...n] BI: Kontynuacja generatora fun. ramp/zamrożenie generatora fun. ramp / Kontynuacja GFR

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.5 [1] 1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "kontynuacja generatora funkcji ramp/zamrożenie generatora funkcji ramp".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 5 (STW1.5).
BI: p1141 = sygnał 0
Zamraża generator funkcji ramp.
BI: p1141 = sygnał 1
Kontynuuje generator funkcji ramp.

Zależność: Patrz również: r0054, p1140, p1142

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Niezależnie od stanu źródła sygnału generator funkcji ramp jest aktywny w następujących przypadkach:
- WYŁ1/WYŁ3.
- Wyjście generatora funkcji ramp znajduje się w zakresie pasma pomijanego.
- Wyjście generatora funkcji ramp znajduje się poniżej minimalnej prędkości obrotowej.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1142[0...n] BI: Zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej / Zwol wart zad

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 6 (STW1.6).
BI: p1142 = sygnał 0
Blokuje wartość zadaną (ustawia wejście generatora funkcji ramp na zero).
BI: p1142 = sygnał 1
Zwalnia wartość zadaną.

Zależność: Patrz również: p1140, p1141

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p1142[0...n] BI: Zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej / Zwol wart zad

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.6 [1] 1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla rozkazu "zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej".
Dla profilu PROFIdrive rozkaz ten odpowiada słowu sterowania 1 bit 6 (STW1.6).
BI: p1142 = sygnał 0
Blokuje wartość zadaną (ustawia wejście generatora funkcji ramp na zero).
BI: p1142 = sygnał 1
Zwalnia wartość zadaną.

Zależność: Patrz również: p1140, p1141

Zachować ostrożność: Przy aktywowanym "priorytecie sterowania z PC" to wejście binektorowe jest nieskuteczne.

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

r1149 CO: Przyspieszenie generatora funkcji ramp / Przyspieszenie GFR

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2007 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 39_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/s2]	- [1/s2]	- [1/s2]

Opis: Wskazanie przyspieszenia generatora funkcji ramp

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1150 CO: Wartość zadana prędkości obrotowej na wyjściu GFR / n_zad na wyj GFR

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wyświetla wartość zadaną na wyjściu generatora funkcji ramp.

r1170 CO: Sumaryczna wartość zadana regulatora prędkości obrotowej / Suma w zad reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Displays the speed setpoint.

Zależność: Patrz również: r1150

r1198.0...15 CO/BO: Słowo sterowania kanału wartości zadanej / Sł ster kan w zad

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowa sterowania dla kanału wartości zadanej.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Stała wartość zadana bit 0	Tak	Nie	3010
01	Stała wartość zadana bit 1	Tak	Nie	3010
02	Stała wartość zadana bit 2	Tak	Nie	3010
03	Stała wartość zadana bit 3	Tak	Nie	3010
05	Blokada ujemnego kierunku	Tak	Nie	3040
06	Blokada dodatniego kierunku	Tak	Nie	3040
11	Inwersja wartości zadanej	Tak	Nie	3040
13	Potencjometr silnikowy wyżej	Tak	Nie	3020
14	Potencjometr silnikowy niżej	Tak	Nie	3020
15	Bypass generatora funkcji ramp	Tak	Nie	3060, 3070

p1200[0...n] Tryb pracy lotnego startu / Tryb pr lot start

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4	0

Opis: Ustawia tryb pracy dla lotnego startu.

Lotny start umożliwia załączenie przekształtnika przy wirującym silniku. Częstotliwość wyjściowa przekształtnika zmienia się przy tym tak długo, aż zostanie znaleziona aktualna prędkość obrotowa/prędkość silnika. Następnie silnik przyspiesza do wartości zadanej przy użyciu ustawienia generatora funkcji ramp.

Wartość:

0: Lotny start nieaktywny
1: Lotny start zawsze aktywny (start w kierunku wartości zadanej)
4: Lotny start zawsze aktywny (start tylko w kierunku wart. zad.)

Zależność: Lotny start nie może być aktywowany dla silników synchronicznych.

Patrz również: p1201

Patrz również: F07330, F07331

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Funkcja "lotny start" musi być stosowana w przypadkach, gdzie silnik może się jeszcze obracać (np. po krótkiej awarii sieci) lub może być napędzany przez obciążenie. W przeciwnym razie może nastąpić wyłączenie z powodu przetężenia prądu.

Wskazówka: Przy p1200 = 1, 4 obowiązuje: Lotny start jest aktywny po błędzie, WYŁ1, WYŁ2, WYŁ3.

Przy p1200 = 1 obowiązuje: Przeszukiwanie odbywa się w obu kierunkach.

Przy p1200 = 4 obowiązuje: Przeszukiwanie odbywa się tylko w kierunku wartości zadanej.

Przy sterowaniu U/f (p1300 < 20) obowiązuje:

Prędkość może być wykryta tylko przy wartościach powyżej ok. 5 % prędkości znamionowej silnika. Przy niższych prędkościach obrotowych zakłada się, że silnik jest zatrzymany.

Jeśli p1200 zostanie zmieniony podczas szybkiego uruchomienia (p0010 > 0), to może dojść do tego, że nie da się już ustawić starej wartości. Wynika to stąd, że przez parametry ustawione podczas uruchomienia (np. p0300), zmieniły się dynamiczne granice p1200.

p1201[0...n] BI: Źródło sygnału zwolnienia lotnego startu / Ź s zwol lot start

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału do zwolnienia funkcji "lotny start".

Zależność: Patrz również: p1200

Wskazówka: Cofnięcie sygnału zwolnienia ma taki sam efekt jak ustawienie p1200 = 0.

p1202[0...n] FlyRest srch curr / FlyRest I_srch

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
10 [%]	400 [%]	100 [%]

Opis: Sets the search current for the "flying restart" function.

The value is referred to the motor magnetizing current.

Zależność: Patrz również: r0331

Zachować ostrożność: An unfavorable parameter value can result in the motor behaving in an uncontrollable fashion.

Wskazówka: In U/f control mode, the parameter serves as a threshold value for establishing the current at the beginning of the flying restart function. When the threshold value is reached, the prevailing search current is set dependent upon the frequency on the basis of voltage inputs.

Reducing the search current can also improve flying restart performance (if the system moment of inertia is not very high, for example).

p1203[0...n] Współczynnik szybkości szukania lotnego startu / v_szuk lotn startu

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
10 [%]	4000 [%]	100 [%]

Opis: Wartość wpływa na prędkość, z jaką zmienia się częstotliwość wyjściowa podczas lotnego startu. Wyższa wartość prowadzi do dłuższego czasu przeszukiwania.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zachować ostrożność: Niekorzystna wartość parametru może prowadzić do niekontrolowanego zachowania silnika.
Przy sterowaniu wektorowym lotny start może być niestabilny przy zbyt małej lub zbyt dużej wartości.

Wskazówka: Ustawienie fabryczne parametru jest tak dobrane, żeby jak najszybciej znaleźć obracające się standardowe silniki asynchroniczne.
Jeśli przy tym ustawieniu wstępnym silnik nie zostanie znaleziony (np. przy silnikach, które są przyspieszane przez aktywne obciążenia lub przy sterowaniu U/f i niskich prędkościach obrotowych), to zaleca się zmniejszenie szybkości przeszukiwania (przez zwiększenie p1203).

p1206[0...9] Ustawienie numeru błędu bez automatycznego ponownego załączenia / Nr błędu bez APZ

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Wybór błędów, przy których automatyczne ponowne załączenie nie powinno działać.

Zależność: Ustawienie jest skuteczne tylko dla p1210 = 6, 16.
Patrz również: p1210

p1210 Tryb automatyki ponownego załączenia / Tryb APZ

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	26	0

Opis: Ustawienie trybu automatyki ponownego załączenia (APZ).
Parametry muszą być zapisane w pamięci nieulotnej p0971 = 1, aby ustawienie było skuteczne.

Wartość:
0: Automatykę ponownego załączenia zablokować
1: Kwitowanie wszystkich błędów bez ponownego załączenia
4: Ponowne załączenie po awarii zasil. bez dalszych prób rozruchu
6: Ponowne załączenie po awarii zasil. z dalszymi próbami rozruchu
14: Ponowne załączenie po zaniku zasilania po ręcznym pokwitowaniu
16: Ponowne załączenie po błędzie po ręcznym pokwitowaniu
26: Kwitowanie wszystkich błędów i ponowne załączenie przy rozk. ZAŁ

Zależność: Automatyczne ponowne załączenie wymaga aktywnego rozkazu ZAŁ (np. przez wejście cyfrowe). Jeśli przy p1210 > 1 nie występuje aktywny rozkaz ZAŁ, to automatyczne ponowne załączenie jest przerywane.
Przy pracy panela obsługi w trybie LOCAL nie następuje automatyczne załączenie.
Przy p1210 = 14, 16 wymagane jest ręczne pokwitowanie dla automatycznego ponownego załączenia.
Przy p1210 = 26 rozkaz ZAŁ może być podany również z opóźnieniem. Po powrocie zasilania lub po pokwitowaniu błędów ponowne załączenie oczekuje na rozkaz ZAŁ. Maksymalny czas oczekiwania jest określany przez p1213[0].
Patrz również: p0840
Patrz również: F30003

Niebezpieczeństwo: Jeśli automatyczne ponowne załączenie jest aktywowane (p1210 > 1), to przy występującym rozkazie ZAŁ (patrz p0840) napęd jest załączany i przyspieszany, jeśli tylko występujące błędy mogą być pokwitowane. Występuje to również po powrocie zasilania lub po rozruchu jednostki sterującej, gdy ponownie pojawi się napięcie obwodu DC. Ten automatyczny proces załączenia można przerwać tylko przez zabranie rozkazu ZAŁ.

Zachować ostrożność: Zmiana jest przejmowana wyłącznie w stanie "inicjalizacja" i "oczekiwanie na alarm". Parametr nie może być zmieniony, jeśli występują błędy.
Przy p1210 > 1 silnik jest startowany automatycznie.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Do p1210 = 1:

Występujące błędy są automatycznie kwitowane. Jeśli po pomyślnym pokwitowaniu błędów wystąpią nowe błędy, to również zostaną automatycznie pokwitowane ponownie. p1211 nie ma wpływu na ilość prób kwitowania.

Do p1210 = 4:

Automatyczne ponowne załączenie jest wykonywane tylko wtedy, gdy na jednostce mocy wystąpił błąd F30003. Jeśli występują dalsze błędy, to przy okazji zostaną one również pokwitowane i w przypadku powodzenia kontynuowany jest start. Zanik napięcia zasilającego 24 V jednostki sterującej jest interpretowany jako zanik sieci zasilającej.

Do p1210 = 6:

Automatyczne ponowne załączenie jest wykonywane, gdy wystąpił dowolny błąd.

Do p1210 = 14:

Jak przy p1210 = 4. Jednakże występujące błędy muszą być pokwitowane ręcznie.

Do p1210 = 16:

Jak przy p1210 = 6. Jednakże występujące błędy muszą być pokwitowane ręcznie.

Do p1210 = 26:

Jak przy p1210 = 6. Jednakże w chwili kwitowania błędu lub powrotu zasilania, nie musi występować rozkaz załączenia. Może on być ustawiony z opóźnieniem czasowym. Napęd jest załączany ponownie, gdy tylko zostanie ustawiony rozkaz załączenia. Ponowne załączenie może być przerwane przez WYŁ2 lub WYŁ3.

p1211 Automatyka ponownego załączenia próby rozruchu / Próby rozruchu APZ

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	10	3

Opis: Sets the start attempts of the automatic restart function for p1210 = 4, 6, 14, 16, 26.

Zależność: Patrz również: p1210

Patrz również: F07320

Zachować ostrożność: A change is only accepted and made in the state "initialization" and "wait for alarm".

Uwaga: Po wystąpieniu błędu F07320 musi być cofnięty rozkaz załączenia a wszystkie błędy pokwitowane, aby automatyczne ponowne załączenie było ponownie aktywowane.

Po całkowitej awarii zasilania (blackout), przy powrocie zasilania licznik startów zaczyna odliczanie od stanu, jaki był przed awarią zasilania i zmniejsza go o wartość 1 przy próbie startu. Jeśli na krótko przed awarią zasilania została rozpoczęta jeszcze jedna próba pokwitowania przez automatykę ponownego załączenia, np. jeśli przy awarii zasilania CU pozostaje aktywna dłużej niż p1212/2, to licznik startów jest już od razu zmniejszany jednokrotnie. W takim przypadku licznik startów jest przez to zmniejszany łącznie o wartość 2.

Wskazówka: A start attempt starts immediately when a fault occurs. The start attempt is considered to been completed if the motor was magnetized (r0056.4 = 1) and an additional delay time of 1 s has expired.

As long as a fault is present, an acknowledge command is generated in the time intervals of p1212 / 2. When successfully acknowledged, the start counter is decremented. If, after this, a fault re-occurs before a restart has been completed, then acknowledgement starts again from the beginning.

Fault F07320 is output if, after several faults occur, the number of parameterized start attempts has been reached. After a successful start attempt, i.e. a fault/error has no longer occurred up to the end of the magnetizing phase, the start counter is again reset to the parameter value after 1 s. If a fault re-occurs - the parameterized number of start attempts is again available.

At least one start attempt is always carried out.

After a line supply failure, acknowledgement is immediate and when the line supply returns, the system is powered up. If, between successfully acknowledging the line fault and the line supply returning, another fault occurs, then its acknowledgement also causes the start counter to be decremented.

For p1210 = 26, the start counter is decremented if after a successful fault acknowledgement, the on command is present.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1212 Automatyka ponownego załączenia czas czekania próba rozruchu / t_oczek rozr APZ

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

Opis: Ustawienie czasu oczekiwania do ponownego załączenia.

Zależność: This parameter setting is active for p1210 = 4, 6, 26.

For p1210 = 1, the following applies: Faults are only automatically acknowledged in half of the delay time, no restart.

Patrz również: p1210

Zachować ostrożność: A change is only accepted and made in the state "initialization" and "wait for alarm".

Wskazówka: Automatyczne kwitowanie błędów każdorazowo następuje po upływie połowy i całości czasu oczekiwania.

Jeśli przyczyna błędy nie zostanie usunięta w pierwszej połowie czasu oczekiwania, to pokwitowanie w czasie oczekiwania nie jest już możliwe.

p1213[0...1] Automatyka ponownego załączenia czas kontrolny / t_kontrolny APZ

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [s]	10000.0 [s]	[0] 60.0 [s]
		[1] 0.0 [s]

Opis: Ustawia czas kontrolny dla automatyki ponownego załączenia (APZ).

Indeks: [0] = Dla ponownego rozruchu
[1] = Do skasowania licznika rozruchów

Zależność: Patrz również: p1210

Zachować ostrożność: A change is only accepted and made in the state "initialization" and "wait for alarm".

Uwaga: Po wystąpieniu błędu F07320 musi być cofnięty rozkaz załączenia i pokwitowane wszystkie błędy, aby ponownie uaktywnić automatykę ponownego załączenia.

Wskazówka: Index 0:

The monitoring time starts when the faults are detected. If the automatic acknowledgements are not successful, the monitoring time runs again. If, after the monitoring time has expired, the drive has still not successfully started again (flying restart and magnetizing of the motor must have been completed: r0056.4 = 1), then fault F07320 is output.

The monitoring is de-activated with p1213 = 0. If p1213 is set lower than the sum of p1212, the magnetizing time p0346 and the additional delay time due to the flying restart, then fault F07320 is generated at each restart. If, for p1210 = 1, the time in p1213 is set lower than in p1212, then fault F07320 is also generated at each restart.

The monitoring time must be extended if the faults that occur cannot be immediately and successfully acknowledged (e.g. for faults that are permanently present).

In the case of p1210 = 14, 16, the faults which are present must be acknowledged manually within the time in p1213 index 0. Otherwise, fault F07320 is generated after the set time.

Index 1:

The start counter is only reset to the starting value p1211 if, after successful restart, the time in p1213 index 1 has expired. The delay time is not effective for fault acknowledgement without automatic restart (p1210 = 1). After a power failure (blackout) the delay time only starts after the line supply returns and the Control Unit boots. The start counter is set to p1211, if F07320 occurred, the power-on command is withdrawn and the fault is acknowledged.

The start counter is immediately updated if the starting value p1211 or the mode p1210 is changed.

For p1210 = 26, the fault must have been successfully acknowledged and the switch-on command issued within the time in p1213, index 0. Otherwise, fault F07320 is generated after the set time.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1215 Hamulec przytrzymujący silnik konfiguracja / Konfig hamulca

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Ustawienie konfiguracji hamulca trzymającego silnika.

Wartość:
0: Brak hamulca przytrzymującego silnik
3: Hamulec trzym. silnika oraz ster. sekw., podłączenie przez BICO

Zależność: Patrz również: p1216, p1217

Zachować ostrożność: Przy ustawieniu p1215 = 0 istniejący hamulec pozostaje zamknięty. Prowadzi to do zniszczenia hamulca przy ruchu silnika.

Uwaga: Jeśli ustawiono p1215 = 1 lub p1215 = 3, to skasowanie impulsów powoduje zamknięcie hamulca, nawet jeśli silnik się jeszcze obraca. Skasowanie impulsów może być spowodowane przez sygnał 0 na p0844, p0845 lub p0852 albo przez błąd z reakcją WYŁ2. Jeśli nie jest to pożądane (np. przy lotnym starcie), to można podtrzymać otwarty hamulec przez sygnał 1 na p0855.

Wskazówka: Jeśli używany jest hamulec trzymający zintegrowany w silniku, to nie wolno ustawić p1215 = 3.

Jeśli używany jest zewnętrzny hamulec trzymający silnika, to należy ustawić p1215 = 3 i połączyć r0899.12 jako sygnał sterujący.

Parametr może być ustawiony na zero tylko przy zablokowanych impulsach.

p1216 Hamulec przytrzymujący silnik czas zwolnienia / t_otw hamulca

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Opis: Ustawia czas do otwarcia hamulca trzymającego silnika.

Po wysterowaniu hamulca trzymającego (otwieranie) wartość zadana prędkości pozostaje w tym czasie pozostaje zero. Po tym wartość zadana prędkości jest zwalniana.

Zależność: Patrz również: p1215, p1217

p1217 Hamulec przytrzymujący silnik czas zaciśnięcia / t_zam hamulca

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Opis: Ustawia czas do zamknięcia hamulca trzymającego silnika..

Po WYŁ1 lub WYŁ3 i wysterowaniu hamulca trzymającego (zamykanie), napęd pozostaje przez ten czas w regulacji z wartością zadaną prędkości zero. Po upływie tego czasu kasowane są impulsy.

Zależność: Patrz również: p1215, p1216

Uwaga: Jeśli ustawiony czas zamykania jest za krótki względem faktycznego czasu zamykania hamulca, to może opaść obciążenie.

Przy ustawionym zbyt długim czasie zamykania względem faktycznego czasu zamykania hamulca regulacja pracuje przeciwko hamulcowi i tym samym zmniejsza jego żywotność.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1230[0...n] BI: Aktywacja hamowania DC / Akt hamowania DC

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do aktywacji hamowania DC.

Zależność: Patrz również: p1231, p1232, p1233, p1234, r1239

Wskazówka: Sygnał 1: hamowanie DC aktywowane.

Sygnał 0: hamowanie DC deaktywowane.

p1231[0...n] Konfiguracja hamowania DC / DCBRK konfig

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS, p0130
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	14	0

Opis: Ustawienie do aktywacji hamowania DC.

Wartość:
0: Brak funkcji
4: Hamowanie DC
5: Hamowanie DC przy WYŁ1/WYŁ3
14: Hamowanie DC poniżej prędkości początkowej

Zależność: Patrz również: p0300, p1232, p1233, p1234, r1239

Wskazówka: Gdy tylko kryterium aktywacji jest spełnione, funkcja jest aktywowana.

- Funkcja może zostać wyzwolona przez reakcję WYŁ2.

Kryterium aktywacji (jest spełnione jedno z następujących kryteriów):

- Wejście binektorowe p1230 = sygnał 1 (aktywacja hamowania DC).
- Napęd nie jest w stanie "S4: Praca" albo w "S5x" (patrz schemat funkcyjny 2610).
- Brak wewnętrznego zwolnienia impulsów (r0046.19 = 0).

Funkcja może być stosowana tylko dla silników asynchronicznych (p0300 = 1).

Hamowanie DC można cofnąć tylko wtedy (p1231 = 0), gdy nie jest ono stosowane jako reakcja na błąd w p2101.

Do p1231 = 5:

Hamowanie DC można ustawić tylko przy silnikach asynchronicznych.

Hamowanie DC jest aktywowane, jeśli występuje rozkaz WYŁ1 lub WYŁ3. Wejście binektorowe p1230 jest nieskuteczne. Jeśli prędkość napędu leży jeszcze powyżej progu prędkości p1234, wtedy początkowo napęd jest hamowany po rampie do tego progu, rozmagnesowywany (patrz p0347) i ostatecznie przełączany do hamowania DC przez czas w p1233. Następnie jest wyłączany. Jeśli przy WYŁ1 prędkość napędu leży poniżej p1234, to natychmiast następuje rozmagnesowanie i przełączenie do hamowania DC. Wcześniejsze cofnięcie rozkazu WYŁ1 powoduje przejście do pracy normalnej. Jeśli silnik jeszcze się obraca, to musi być aktywowany lotny start.

Hamowanie DC jako reakcja na błąd nadal pozostaje możliwe.

Do p1231 = 14:

Dodatkowo dla funkcji przy p1231 = 5 przetwarzane jest wejście binektorowe p1230.

Hamowanie DC jest automatycznie uaktywniane po zejściu poniżej progu prędkości p1234 tylko wtedy, gdy na wejściu binektorowym p1230 występuje sygnał 1.

Uwaga:

Dzieje się tak również w przypadku, gdy nie występuje rozkaz WYŁ. Po rozmagnesowaniu i po upływie czasu trwania p1233, napęd przechodzi do normalnej pracy lub jest wyłączany (przy WYŁ1/WYŁ3).

Jeśli na wejściu binektorowym p1230 występuje sygnał 0, to przy WYŁ1 i WYŁ3 nie jest wykonywane hamowanie DC.

Wskazówka:

DCBRK: DC Brake (hamowanie DC)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1232[0...n] Prąd hamowania DC / I_ham ham DC

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS, p0130

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Askut]	10000.00 [Askut]	0.00 [Askut]

Opis: Ustawia prąd hamowania dla hamowania DC.

Zależność: Patrz również: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346

Wskazówka: Zmiana prądu hamowania będzie działać przy następnym włączeniu hamowania DC.

Wartość p1232 jest zadawana w układzie 3-fazowym jako wartość skuteczna. Wartość prądu hamowania jest taka sama jak identycznego prądu wyjściowego przy częstotliwości zero (patrz r0067, r0068, p0640). Prąd hamowania jest ograniczany wewnętrznie do r0067.

Dlatego przy sterowaniu wektorowym w fazie wyjściowej U ustala się prąd o wielkości 1.4142 x p1232. Przy sterowaniu U/f kąt fazowy jest przesuwany o -30 stopni, aby uzyskać pomiar prądu 1.2247 x p1232 w fazie wyjściowej U.

Dla regulatora prądu stosowane są ustawienia parametrów p1345 i p1346 (regulator ograniczający I_max).

p1233[0...n] Czas trwania hamowania DC / Czas ham DC

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS, p0130

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [s]	3600.0 [s]	1.0 [s]

Opis: Ustawia czas trwania hamowania DC (jako reakcja na błąd).

Zależność: Patrz również: p1230, p1231, p1232, p1234, r1239

p1234[0...n] Prędkość początkowa hamowania DC / n_pocz ham DC

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS, p0130

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Opis: Ustawia początkową prędkość obrotową dla hamowania DC.

Jeśli rzeczywista prędkość obrotowa spadnie poniżej tego progu, to aktywowane jest hamowanie DC.

Zależność: Patrz również: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239

r1239.8...13 CO/BO: Słowo stanu hamowania DC / DCBRK ZSW

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Słowo stanu hamowania DC.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
08	Hamowanie DC aktywne	Tak	Nie	7017
10	Hamowanie DC gotowe	Tak	Nie	7017
11	Hamowanie DC wybrane	Tak	Nie	-
12	Wybór hamowania DC zablokowany wewnętrznie	Tak	Nie	-
13	Hamowanie DC przy WYŁ1/WYŁ3	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: p1231, p1232, p1233, p1234

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Do bitu 12, 13:
Skuteczne tylko przy p1231 = 14

p1240[0...n] Vdc controller or Vdc monitoring configuration (vector control) / Vdc_ctr config vec

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	3	1

Opis: Sets the controller configuration of the DC link voltage (Vdc controller) in the closed-loop control mode. For U/f control: see p1280.

Wartość:
0: Regulator Udc zablokować
1: Regulator Udc_max zwolnić
2: Regulator Udc_min zwolnić (buforowanie kinetyczne)
3: Regulator Udc_min i regulator Udc_max zwolnić

Zależność: Patrz również: p1245

Patrz również: A07400, A07401, A07402, F07405, F07406

Uwaga: Zbyt duża wartość w p1245 może negatywnie wpływać na normalną pracę napędu.

Wskazówka: p1240 = 1, 3:

When the DC link voltage limit specified for the power unit is reached the following applies:

- the Vdc_max controller limits the regenerative energy in order that the DC link voltage is kept below the maximum DC link voltage when braking.

- the ramp-down times are automatically increased.

p1240 = 2, 3:

When the switch-in threshold of the Vdc_min controller is reached (p1245), the following applies:

- the Vdc_min controller limits the energy taken from the DC link in order to keep the DC link voltage above the minimum DC link voltage when accelerating.

- the motor is braked in order to use its kinetic energy to buffer the DC link.

r1242 Regulator Udc_max poziom włączenia / Poz zał Udc_max

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2001	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Displays the switch-in level for the Vdc_max controller.

If p1254 = 0 (automatic sensing of the switch-in level = off), then the following applies:

r1242 = 1.15 * sqrt(2) * V_mains = 1.15 * sqrt(2) * p0210 (supply voltage)

If p1254 = 1 (automatic sensing of the switch-in level = on), then the following applies:

r1242 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: Overvoltage threshold of the power unit)

Wskazówka: Regulator Udc_max jest ponownie wyłączany dopiero, gdy napięcie obwodu DC spadnie poniżej progu 0.95 * p1242 i wyjście regulatora jest zero.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1243[0...n] Regulator Udc_max współczynnik dynamiki / Wsp dyn Udc_max

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Opis: Sets the dynamic factor for the DC link voltage controller (Vdc_max controller).

100% means that p1250, p1251, and p1252 (gain, integral time, and rate time) are used corresponding to their basic settings and based on a theoretical controller optimization.

If subsequent optimization is required, this can be carried out using the dynamic factor. In this case p1250, p1251, p1252 are weighted with the dynamic factor p1243.

p1245[0...n] Regulator Udc_min poziom włączenia (buforowanie kinetyczne) / Poz zał Udc_min

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
65 [%]	150 [%]	76 [%]

Opis: Sets the switch-in level for the Vdc-min controller (kinetic buffering).

The value is obtained as follows:

r1246[V] = p1245[%] * sqrt(2) * p0210

Zależność: Patrz również: p0210

Ostrzeżenie: An excessively high value may adversely affect normal drive operation.

r1246 Regulator Udc_min poziom włączenia (buforowanie kinetyczne) / Poz zał Udc_min

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2001 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Wskazanie poziomu załączenia dla regulatora Udc_min (buforowanie kinetyczne).

Wskazówka: Regulator Udc_min jest ponownie wyłączany dopiero, gdy napięcie obwodu DC przekroczy próg 1.05 * p1246 i wyjście regulatora jest zero.

p1247[0...n] Regulator Udc_min współczynnik dynamiki (buforowanie kinetyczne) / Wsp dyn Udc_min

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1 [%]	10000 [%]	300 [%]

Opis: Sets the dynamic factor for the Vdc_min controller (kinetic buffering).

100% means that p1250, p1251, and p1252 (gain, integral time, and rate time) are used corresponding to their basic settings and based on a theoretical controller optimization.

If subsequent optimization is required, this can be carried out using the dynamic factor. In this case p1250, p1251, p1252 are weighted with the dynamic factor p1247.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1249[0...n] Regulator Udc_max próg prędkości obrotowej / Udc_max próg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	10.00 [1/min]

Opis: Ustawienie dolnego progu prędkości obrotowej dla regulatora Udc_max. Przy spadku poniżej progu regulacja Udc_max jest wyłączana i prędkość obrotowa jest kierowana przez generator funkcji ramp.

Wskazówka: Przez zwiększanie progu prędkości obrotowej i ustawienie czasu zaokrąglania końcowego w generatorze funkcji ramp (p1131) przy szybkim procesie hamowania, przy którym aktywne było śledzenie generatora funkcji ramp, można zapobiec obracaniu się silnika w kierunku przeciwnym do kierunku obrotów. Jest to wspierane przez dynamiczne ustawienie regulatora prędkości obrotowej.

p1250[0...n] Regulator Udc wzmocnienie proporcjonalne / Kp regulatora Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	1.00

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne dla regulatora napięcia obwodu DC (regulator Udc_min, regulator Udc_max).

Zależność: The effective proportional gain is obtained taking into account p1243 (Vdc_max controller dynamic factor) and the DC link capacitance of the power unit.

p1251[0...n] Regulator Udc czas nadążania / Tn regulatora Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Opis: Ustawia czas całkowania dla regulatora napięcia obwodu DC (regulator Udc_min, regulator Udc_max).

Zależność: Skuteczny czas całkowania otrzymuje się przy uwzględnieniu p1243 (współczynnik dynamiki regulatora Udc_max).

Wskazówka: p1251 = 0: The integral component is de-activated.

p1252[0...n] Regulator Udc czas wyprzedzenia / t_wyprz reg Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Opis: Ustawia czas różniczkowania dla regulatora napięcia obwodu DC (regulator Udc_min, regulator Udc_max).

Zależność: Skuteczny czas różniczkowania otrzymuje się przy uwzględnieniu p1243 (współczynnik dynamiki regulatora Udc_max).

p1254 Regulator Udc_max odczyt automatyczny poziom ZAŁ. / Rozp p zał Udc_max

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	1

Opis: Aktywuje/deaktywuje automatyczną detekcję poziomu załączania dla regulatora Udc_max.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość: 0: Automatyczny odczyt zablokowany
1: Automatyczny odczyt zwolniony

p1255[0...n] Regulator Udc_min próg czasowy / t_prog Udc_min

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	1800.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie progu czasowego dla regulatora Udc_min (buforowanie kinetyczne).
Przy przekroczeniu następuje wyzwolenie błędu, który można sparametryzować na pożądaną reakcję.
Warunek: p1256 = 1.

Zależność: Patrz również: F07406

Uwaga: Jeśli sparametryzowany jest próg czasowy, to regulator Udc_max powinien być również aktywowany (p1240 = 3), dzięki czemu napęd nie wyłącza się z powodu przepięcia przy wychodzeniu ze sterowania Udc_min (z powodu upływu czasu) lub w przypadku reakcji na błąd WYŁ3. Możliwe jest także wydłużenie czasu hamowania WYŁ3 w p1135.

p1256[0...n] Regulator Udc_min reakcja (buforowanie kinetyczne) / Reakcja Udc_min

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie reakcji dla regulatora Udc_min (buforowanie kinetyczne).

Wartość: 0: Podtrzymywanie Udc aż do wyłączenia, n<p1257 -> F07405
1: Podtrzym. Udc aż do wył., n<p1257 -> F07405, t>p1255 -> F07406

Zależność: Patrz również: F07405, F07406

p1257[0...n] Regulator Udc_min próg prędkości obrotowej / n_prog Udc_min

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	50.00 [1/min]

Opis: Ustawienie progu prędkości obrotowej dla regulatora Udc_min (buforowanie kinetyczne).
Przy zejściu poniżej tego progu następuje wyzwolenie błędu, który można sparametryzować na pożądaną reakcję.

r1258 CO: Wyjście regulatora Udc / Wyjście reg Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie aktualnego wyjścia regulatora Udc (regulator napięcia obwodu DC).

Wskazówka: Generatorowa granica mocy p1531 służy przy sterowaniu wektorowym do wysterowania wstępnego regulatora Udc_max. Im mniejsza jest ustawiona granica mocy, o tyle mniejsze są sygnały korekcji regulatora przy osiągnięciu granicy napięcia

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1280[0...n] Regulator Udc lub kontrola Udc konfiguracja (U/f) / Reg Udc konfig U/f

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	1

Opis: Ustawienie konfiguracji regulatora dla napięcia obwodu DC (regulator Udc) w trybie pracy U/f.

Wartość:
0: Regulator Udc zablokować
1: Regulator Udc_max zwolnić

Wskazówka: For high input voltages (see p0210), the following settings can improve the degree of ruggedness of the Vdc_max controller:
- Set the input voltage p0210 as low as possible (in so doing avoid A07401).
- Set the rounding times (p1130, p1136).
- Increase the ramp-down times (p1121).
- Reduce the integral time of the controller (p1291) (factor 0.5).
- Reduce the rate time of the controller (p1292) (factor 0.5).

In this case, we generally recommend to use vector control (p1300 = 20) (Vdc controller, see p1240).

The following measures are suitable to improve the Vdc_min controller:
- Optimize the Vdc_min controller (see p1287).

r1282 Regulator Udc_max poziom włączenia (U/f) / Poz zał Udc_max

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2001	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Displays the switch-in level for the Vdc_max controller.

If p1294 = 0 (automatic sensing of the switch-in level = off), then the following applies:

r1282 = 1.15 * sqrt(2) * V_mains = 1.15 * sqrt(2) * p0210 (supply voltage)

If p1294 = 1 (automatic sensing of the switch-in level = on), then the following applies:

r1282 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: Overvoltage threshold of the power unit)

Wskazówka: Regulator Udc_max jest ponownie wyłączany dopiero, gdy napięcie obwodu DC spadnie poniżej progu 0.95 * p1282 i wyjście regulatora jest zero.

p1283[0...n] Regulator Udc_max współczynnik dynamiki (U/f) / Wsp dyn Udc_max

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,4	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Opis: Sets the dynamic factor for the DC link voltage controller (Vdc_max controller).

100% means that p1290, p1291, and p1292 (gain, integral time, and rate time) are used in accordance with their basic settings and on the basis of a theoretical controller optimization.

If subsequent optimization is required, this can be carried out using the dynamic factor. In this case, p1290, p1291, and p1292 are weighted with the dynamic factor p1283.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1290[0...n] Regulator Udc wzmocnienie proporcjonalne (U/f) / Kp regulatora Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	1.00

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne dla regulatora Udc (regulator napięcia obwodu DC).

Wskazówka: The gain factor is proportional to the capacitance of the DC link. The parameter is pre-set to a value that is optimally adapted to the capacitance of the power unit.

p1291[0...n] Regulator Udc czas nadążania (U/f) / Tn regulatora Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	10000 [ms]	40 [ms]

Opis: Ustawienie czasu całkowania dla regulatora Udc (regulator napięcia obwodu DC).

p1292[0...n] Regulator Udc czas wyprzedzenia (U/f) / t_wyprz reg Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	1000 [ms]	10 [ms]

Opis: Ustawienie czasu różniczkowania dla regulatora Udc (regulator napięcia obwodu DC).

r1298 CO: Regulator Udc wyjście (U/f) / Wyjście reg Udc

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie aktualnego wyjścia regulatora Udc (regulator napięcia obwodu DC).

p1300[0...n] Rodzaj pracy sterowanie/regulacja / Rodz pr ster/reg

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(1), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	20	0

Opis: Ustawienie rodzaju sterowania lub regulacji napędu.

Wartość:

0: Sterowanie U/f z liniową charakterystyką
1: Sterowanie U/f z liniową charakterystyką i FCC
2: Sterowanie U/f z paraboliczną charakterystyką
3: Sterowanie U/f z parametryzowalną charakterystyką
4: Sterowanie U/f z charakterystyką liniową i ECO
5: Ster. U/f dla napędu z dokładną częstotl. (przemysł tekstylny)
6: Sterowanie U/f dla napędów wymag. dokładnej częstotliwości i FCC
7: Sterowanie U/f z charakterystyką paraboliczną i ECO
19: Sterowanie U/f z niezależną wartością zadaną napięcia
20: Regulacja prędkości obrotowej (bez enkodera)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Bez wprowadzenia znamionowej prędkości obrotowej silnika (p0311) jest możliwa tylko praca z charakterystyką U/f.

Dla silników synchronicznych 1LE4 praca z charakterystyką U/f jest niemożliwa.

Patrz również: p0300, p0311, p0500

Uwaga: W typach sterowania U/f z trybem Eco (p1300 = 4, 7) konieczna jest aktywna kompensacja poślizgu. Skalowanie kompensacji poślizgu (p1335) należy ustawić tak, aby poślizg był całkowicie skompensowany (z reguły 100 %).

Tryb Eco działa tylko przy pracy stacjonarnej i gdy generator ramp nie jest zbypassowany.

Wskazówka: Przy trybach sterowania p1300 = 5 i 6 (branża tekstylna) kompensacja poślizgu p1335, tłumienie rezonansu p1338 i regulator częstotliwości Imax są wewnętrznie wyłączone, aby można było dokładnie ustawić częstotliwość wyjściową. Regulator napięcia Imax pozostaje aktywny.

Podczas pracy (zwolnienie impulsów) nie można przełączyć trybu sterowania/regulacji poprzez przełączenie zestawu danych napędowych.

p1310[0...n] Zwiększenie napięcia permanentne / Ciągłe fors U

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [%]	250.0 [%]	50.0 [%]

Opis: Definiuje forsowanie napięcia w [%] w odniesieniu do prądu znamionowego silnika (p0305).

Wielkość stałego forsowania napięcia jest zmniejszana ze wzrostem częstotliwości, tak że przy częstotliwości znamionowej silnika jest doprowadzane napięcie znamionowe silnika.

Wielkość forsowania w Voltach przy częstotliwości zero jest definiowana następująco:

Forsowanie napięcia [V] = 1.732 x p0305 (prąd znamionowy silnika [A]) x r0395 (rezystancja stojana/części pierwotnej [Ohm]) x p1310 (stałe forsowanie napięcia [%]) / 100 %

Przy małych częstotliwościach wyjściowych występuje tylko małe napięcie wyjściowe do podtrzymania strumienia silnika. Napięcie wyjściowe może być jednak za niskie, aby:

- Namagnesować silnik asynchroniczny.
- Utrzymać obciążenie.
- Wyrównać straty w systemie.

Z tego względu napięcie wyjściowe można podwyższyć przy użyciu p1310.

Forsowanie napięcia można stosować zarówno przy liniowej jak też przy kwadratowej charakterystyce U/f i jest obliczane następująco:

Zależność: Granica prądu p0640 ogranicza zwiększenie.

Permanentne zwiększenie napięcia (p1310) nie ma przy regulacji wektorowej żadnego oddziaływania, ponieważ przekształtnik samodzielnie ustawia optymalne warunki pracy.

Patrz również: p1300, p1311, p1312, r1315

Uwaga: Forsowania napięcia zwiększają podgrzewanie silnika (szczególnie przy postoju).

Wskazówka: Zwiększenie napięcia działa tylko przy sterowaniu U/f (p1300).

Wartości zwiększenia są ze sobą kombinowane, gdy permanentne zwiększenie napięcia (p1310) jest stosowane w połączeniu z innymi parametrami zwiększenia (zwiększenie przyspieszenia (p1311), zwiększenie napięcia dla rozruchu (p1312)).

Tym parametrom są w każdym razie przyporządkowywane następujące priorytety: p1310 > p1311, p1312

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1311[0...n] Zwiększenie napięcia przy przyspieszeniu / Fors U przy przysp

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Opis: p1311 powoduje tylko zwiększenie napięcia z trakcie rozruchu i wytwarza dodatkowy moment dla przyspieszenia.

Zwiększenie napięcia następuje na dodatnie zwiększenie wartości zadanej i znika, gdy tylko wartość zadana jest osiągnięta. Wzrost i zmniejszenie zwiększenia napięcia są wygładzane.

Wielkość zwiększenia w Woltach jest przy częstotliwości zero definiowana następująco:

Zwiększenie napięcia [V] = 1.732 * p0305 (prąd znamionowy silnika) [A] x r0395 (oporność stojana/części pierwotnej [Ohm]) x p1311 (zwiększenie napięcia przy przyspieszeniu [%]) / 100 %

Zależność: Granica prądu p0640 ogranicza zwiększenie.

Patrz również: p1300, p1310, p1312, r1315

Uwaga: Forsowanie napięcia prowadzi do większego nagrzewania silnika.

Wskazówka: Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu może polepszyć reakcję na małe dodatnie zmiany wartości zadanej.

Priorytet forsowań napięcia: patrz p1310

p1312[0...n] Zwiększenie napięcia przy rozruchu / Fors U przy rozr

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Opis: Ustawienie dodatkowego forsowania napięcia przy rozruchu, jednak tylko dla pierwszego procesu przyspieszania.

Forsowanie napięcia działa przy dodatnim przyroście wartości zadanej i znika, gdy tylko wartość zadana zostaje osiągnięta. Przyrost i redukcja forsowania napięcia są wygładzane.

Zależność: Granica prądu p0640 ogranicza zwiększenie.

Patrz również: p1300, p1310, p1311, r1315

Uwaga: Forsowanie napięcia prowadzi do większego nagrzewania silnika.

Wskazówka: Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu może polepszyć reakcję na małe dodatnie zmiany wartości zadanej.

Priorytet forsowań napięcia: patrz p1310

r1315 Zwiększenie napięcia razem / Łączne fors U

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2001 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wyświetla łączne wynikowe forsowanie napięcia w Voltach.

r1315 = p1310 + p1311 + p1312

Zależność: Patrz również: p1310, p1311, p1312

p1320[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 1 / Ch-ka U/f f1

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.

Parametr ten podaje częstotliwość pierwszego punktu charakterystyki.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Wybór swobodnie programowalnej charakterystyki przez p1300 = 3.
Dla wartości częstotliwości obowiązuje: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. W innym przypadku stosowana jest charakterystyka standardowa, która zawiera znamionowy punkt pracy silnika.
Patrz również: p1300, p1310, p1311, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Wskazówka: Pomiędzy punktami 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 następuje interpolacja liniowa.
Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu (p1311) jest stosowane również dla swobodnie programowalnej charakterystyki U/f.

p1321[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 1 / Ch-ka U/f U1

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [Uskut]	10000.0 [Uskut]	0.0 [Uskut]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Parametr ten podaje napięcie pierwszego punktu charakterystyki.

Zależność: Wybór swobodnie programowalnej charakterystyki przez p1300 = 3.
Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Wskazówka: Pomiędzy punktami 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 następuje interpolacja liniowa.
Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu (p1311) jest stosowane również dla swobodnie programowalnej charakterystyki U/f.

p1322[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 2 / Ch-ka U/f f2

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Parametr ten podaje częstotliwość drugiego punktu charakterystyki..

Zależność: Dla wartości częstotliwości obowiązuje: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. W innym przypadku stosowana jest charakterystyka standardowa, która zawiera znamionowy punkt pracy silnika.
Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

p1323[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 2 / Ch-ka U/f U2

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [Uskut]	10000.0 [Uskut]	0.0 [Uskut]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Parametr ten podaje napięcie drugiego punktu charakterystyki.

Zależność: Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1324, p1325, p1326, p1327

p1324[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 3 / Ch-ka U/f f3

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Parametr ten podaje częstotliwość trzeciego punktu charakterystyki.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Dla wartości częstotliwości obowiązuje: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. W innym przypadku stosowana jest charakterystyka standardowa, która zawiera znamionowy punkt pracy silnika.
Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1325, p1326, p1327

p1325[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 3 / Ch-ka U/f U3

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [Uskut]	10000.0 [Uskut]	0.0 [Uskut]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Parametr ten podaje napięcie trzeciego punktu charakterystyki.

Zależność: Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1326, p1327

p1326[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 4 / Ch-ka U/f f4

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1,3 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [Hz]	10000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Ten parametr podaje częstotliwość czwartego punktu charakterystyki.

Zależność: Wybór swobodnie programowalnej charakterystyki przez p1300 = 3.
Dla wartości częstotliwości obowiązuje:
p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326.
W innym przypadku stosowana jest charakterystyka standardowa, która zawiera znamionowy punkt pracy silnika.
Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1327

Wskazówka: Między punktami 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 następuje interpolacja liniowa. Przy częstotliwościach wyjściowych powyżej p1326 charakterystyka jest ekstrapolowana z gradientem między punktami charakterystyki p1324/p1325 i p1326/p1327.
Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu (p1311) stosowane jest również do swobodnie programowalnej charakterystyki U/f.

p1327[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 4 / Ch-ka U/f U4

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1,3 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [Uskut]	10000.0 [Uskut]	0.0 [Uskut]

Opis: Charakterystyka programowalna dla sterowania U/f jest definiowana przez 4 punkty i 0 Hz/p1310.
Ten parametr podaje napięcie czwartego punktu charakterystyki.

Zależność: Wybór swobodnie programowalnej charakterystyki przez p1300 = 3.
Patrz również: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326

Wskazówka: Pomiędzy punktami 0 Hz/p1310, p1320/p1321 ... p1326/p1327 następuje interpolacja liniowa.
Forsowanie napięcia przy przyspieszaniu (p1311) jest stosowane również dla swobodnie programowalnej charakterystyki U/f.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1330[0...n] CI: Sterowanie U/f wartość zadana napięcia niezależnie / Niezal w zad U U/f

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** p2001	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału wartości zadanej napięcia przy sterowaniu U/f z niezależną wartością zadaną napięcia (p1300 = 19).

Zależność: Wybór sterowania U/f z niezależną wartością zadaną napięcia przez p1300 = 19.

Patrz również: p1300

p1334[0...n] Częstotliwość początkowa kompensacji poślizgu sterowania U/f / Start komp pośl

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Ustawia częstotliwość początkową kompensacji poślizgu.

Wskazówka: Przy p1334 = 0 częstotliwość początkowa kompensacji poślizgu automatycznie ustawiana jest na 6 % częstotliwości znamionowej silnika.

p1335[0...n] Kompensacja poślizgu skalowanie / Skal komp pośl

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [%]	600.0 [%]	0.0 [%]

Opis: Ustawienie wartości zadanej kompensacji poślizgu w [%] w odniesieniu do r0330 (poślizg znamionowy silnika).

p1335 = 0.0 %: Kompensacja poślizgu deaktywowana.

p1335 = 100.0 %: Poślizg jest całkowicie kompensowany.

Zależność: Warunkiem wstępnym dla dokładnej kompensacji poślizgu przy p1335 = 100 % są dokładne parametry silnika (p0350 ... p0360).

Przy niedokładnie znanych parametrach silnika można osiągnąć dokładną kompensację poprzez zmianę p1335.

Przy trybach sterowania U/f z optymalizacją Eco (4 i 7) musi być aktywowana kompensacja poślizgu, aby zagwarantować prawidłową pracę.

Wskazówka: The purpose of slip compensation is to maintain a constant motor speed regardless of the applied load. The fact that the motor speed decreases with increasing load is a typical characteristic of induction motors.

For synchronous motors, this effect does not occur and the parameter has no effect in this case.

For the open-loop control modes p1300 = 5 and 6 (textile sector), the slip compensation is internally disabled in order to be able to precisely set the output frequency.

If p1335 is changed during commissioning (p0010 > 0), then it is possible that the old value will no longer be able to be set. The reason for this is that the dynamic limits of p1335 have been changed by a parameter that was set when the drive was commissioned (e.g. p0300).

p1336[0...n] Kompensacja poślizgu wartość graniczna / Wart gr komp pośl

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [%]	600.00 [%]	250.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości granicznej kompensacji poślizgu w [%] w odniesieniu do r0330 (poślizg znamionowy silnika).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1337 CO: Kompensacja poślizgu wartość rzeczywista / W rzecz komp pośl

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie faktycznie kompensowanego poślizgu w [%] w odniesieniu do r0330 (poślizg znamionowy silnika).

Zależność: p1335 > 0 %: Kompensacja poślizgu aktywna.

Patrz również: p1335

p1338[0...n] Praca U/f tłumienie rezonansu wzmocnienie / Wzm tłum rez U/f

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,4	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	0.00

Opis: Ustawia wzmocnienie dla tłumienia rezonansu przy sterowaniu U/f.

Zależność: Patrz również: p1300, p1349

Wskazówka: Tłumienie rezonansu tłumi oscylacje prądu czynnego, które często występują na biegu jałowym.

Tłumienie rezonansu jest aktywne w zakresie około 5 ... 90 % częstotliwości znamionowej silnika (p0310) ale najwyżej do 45 Hz.

Dla trybów sterowania p1300 = 5 i 6 (branża tekstylna) tłumienie rezonansu jest wyłączane wewnętrznie, aby możliwe było dokładne ustawienie częstotliwości wyjściowej.

p1340[0...n] Regulator częstotliwości I_max wzmocnienie proporcjonalne / Kp reg I_max

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,4	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	0.500	0.000

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne regulatora napięcia I_max.

Regulator I_max zmniejsza prąd wyjściowy przekształtnika, gdy zostanie przekroczony prąd maksymalny (r0067).

W trybach pracy U/f (p1300) do regulacji I_max stosowany jest jeden regulator działający na częstotliwość wyjściową oraz drugi regulator działający na napięcie wyjściowe. Regulator częstotliwości zmniejsza prąd, poprzez redukcję częstotliwości wyjściowej przekształtnika. Redukcja następuje, aż do częstotliwości minimalnej (podwójny poślizg znamionowy). Jeśli poprzez ten środek nie można pomyślnie usunąć warunku przeciążenia prądowego, to zmniejszane jest napięcie wyjściowe przekształtnika przy pomocy regulatora napięcia I_max. Po tym jak przestanie występować przeciążenie prądowe, napęd przyspiesza według rampy ustawionej przez p1120 (czas przyspieszania).

Zależność: W trybach pracy U/f (p1300) dla aplikacji tekstylnych i przy zewnętrznej wartości zadanej napięcia stosowany jest tylko regulator napięcia I_max.

Uwaga: Przy deaktywacji regulatora I_max należy uważnie przestrzegać poniższego:

Przy przekroczeniu prądu maksymalnego (r0067) prąd wyjściowy nie jest już dłużej zmniejszany, ale generowane są alarmy przeciążenia. Przy przekroczeniu granic przeciążenia prądowego (r0209) napęd jest wyłączany.

Wskazówka: p1341 = 0: I_max frequency controller de-activated and I_max voltage controller activated over the complete speed range.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1341[0...n] Regulator częstotliwości I_max czas nadążania / Tn reg I_max

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	50.000 [s]	0.300 [s]

Opis: Ustawienie czasu całkowania dla regulatora częstotliwości I_max.
Zależność: Patrz również: p1340
Wskazówka: When p1341 = 0, the current limiting controller influencing the frequency is de-activated and only the current limiting controller influencing the output voltage remains active (p1345, p1346).
This current limiting function is de-activated with p1340 = p1341 = 0.

r1343 CO: Regulator I_max wyjście częstotliwościowe / Wyj f reg I_max

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie skutecznego ograniczenia częstotliwości.
Zależność: Patrz również: p1340

r1344 Regulator I_max wyjście napięciowe / Wyj U reg _max

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2001 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 5_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wskazanie wielkości napięcia, o jaką redukowane jest napięcie wyjściowe przekształtnika.
Zależność: Patrz również: p1340

p1345[0...n] Regulator napięcia I_max wzmocnienie proporcjonalne / Kp reg U I_max

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	100000.000	0.000

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne dla regulatora napięcia I_max.
Zależność: Patrz również: p1340
Wskazówka: Ustawienia regulatora są używane także w regulatorze prądu hamowania DC (patrz p1232).

p1346[0...n] Regulator napięcia I_max czas nadążania / Tn reg U I_max

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	50.000 [s]	0.030 [s]

Opis: Ustawia czas całkowania dla regulatora napięcia I_max.
Zależność: Patrz również: p1340
Wskazówka: p1346 = 0: Czas całkowania regulatora napięcia I_max deaktywowany.
Ustawienia regulatora są używane także w regulatorze prądu hamowania DC (patrz p1232).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1348 CO: U/f control Eco factor actual value / U/f Eco fac act v

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Displays the economic factor determined for optimizing motor consumption.

Zależność: Patrz również: p1335

Wskazówka: The value is only determined for operating modes with Economic (p1300 = 4, 7).

p1349[0...n] Częstotliwość maks. tłumienia rezonansu przy pracy U/f / f_max tłum rez U/f

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Opis: Ustawia maksymalną częstotliwość wyjściową dla tłumienia rezonansu przy pracy U/f.

Powyżej tej częstotliwości wyjściowej tłumienie rezonansu nie jest aktywne.

Zależność: Patrz również: p1338

Wskazówka: Przy p1349 = 0 granica przełączenia jest automatycznie ustawiana na 95 % częstotliwości znamionowej silnika, jednak najwyżej na 45 Hz.

p1351[0...n] CO: Częstotliwość początkowa hamulca trzymającego silnika / f_start hamulec

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-300.00 [%]	300.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawia wartość nastawczą częstotliwości na wyjściu kompensacji poślizgu przy starcie z hamulcem trzymającym silnika.

Zależność: Przy ustawieniu p1351 > 0 kompensacja poślizgu jest załączana automatycznie (p1335 = 100 %).

Patrz również: p1352

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Connected with p1352 a value of 100% corresponds to the motor rated slip (r0330).

p1352[0...n] CI: Motor holding brake starting frequency signal source / Brake f_start

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1351[0]

Opis: Sets the signal source for the frequency setting value at the slip compensation output for starting up with motor holding brake.

Zależność: Patrz również: p1216

Wskazówka: A value of 100% corresponds to the motor rated slip (r0330).

The setting of the starting frequency begins after magnetizing (see p0346, r0056.4) and ends once the brake opening time (p1216) has elapsed and the starting frequency (p1334) has been reached.

A setting value of zero means that no setting procedure will take place.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1406.4...15 CO/BO: Słowo sterowania regulator prędkości obrotowej / Sł ster reg n

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie słowa sterowania regulatora prędkości obrotowej.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
04	Zatrzymanie członu I regulatora prędkości	Tak	Nie	6040
05	Ustawienie członu I regulatora prędkości	Tak	Nie	6040
11	Zwolnienie statyki	Tak	Nie	6030
15	Ustawić człon I regulatora adaptacji prędkości obrotowej	Tak	Nie	-

r1407.0...15 CO/BO: Słowo stanu regulator prędkości obrotowej / Sł stanu reg n

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu regulatora prędkości obrotowej.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Aktywne sterowanie U/f	Tak	Nie	-
01	Aktywna praca bezczujnikowa	Tak	Nie	-
03	Aktywna regulacja prędkości	Tak	Nie	6040
05	Człon I regulatora prędkości zatrzymany	Tak	Nie	6040
06	Człon I regulatora prędkości ustawiony	Tak	Nie	6040
07	Osiągnięto granicę momentu	Tak	Nie	6060
08	Aktywne górne ograniczenie momentu obrotowego	Tak	Nie	6060
09	Aktywne dolne ograniczenie momentu obrotowego	Tak	Nie	6060
10	Statyka zwolniona	Tak	Nie	6030
11	Wartość zadana prędkości ograniczona	Tak	Nie	6030
12	Generator funkcji ramp ustawiony	Tak	Nie	-
13	Praca bez enkodera z powodu błędu	Tak	Nie	-
15	Granica momentu osiągnięta (bez sterowania wstępnego)	Tak	Nie	6060

r1408.0...14 CO/BO: Słowo stanu regulatora prądu / ZSW reg I

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu regulatora prądu.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Regulator prądu aktywny	Akt.	nieaktywny	-
01	Ograniczenie członu I regulacji Id	Akt.	nieaktywny	6714
03	Ograniczenie napięcia	Akt.	nieaktywny	6714
10	Ograniczenie adaptacji prędkości obrotowej	Akt.	nieaktywny	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

12	Nastąpił utyk silnika	Tak	Nie	-
13	Obcowzbudny silnik synchroniczny jest wzbudzony	Tak	Nie	-
14	Model prądowy FEM: magnesujący prąd wzbudzenia ograniczony do 0	Tak	Nie	-

r1438 CO: Regulator prędkości obrotowej wartość zadana prędkości obrotowej / n_zad reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wartości zadanej prędkości obrotowej po ograniczeniu wartości zadanej dla członu P regulatora prędkości obrotowej.

Przy pracy U/f wyświetlana wartość nie ma zastosowania..

r1445 CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona / n_act smooth

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Displays the actual smoothed actual speed for speed control.

p1452[0...n] Czas wygł. wart. rzecz. prędk. obr. reg. prędk. obr. (SLVC) / T_w n_rz r n SLVC

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [ms]	32000.00 [ms]	10.00 [ms]

Opis: Ustawia czas wygładzania dla wartości rzeczywistej prędkości obrotowej regulatora prędkości obrotowej dla bezczujnikowej regulacji prędkości obrotowej.

Wskazówka: Wygładzanie należy zwiększyć przy pracy bez przekładni. Przy dłuższych czasach wygładzania należy również wydłużyć czas całkowania regulatora prędkości obrotowej (np. przez p0340 = 4).

p1470[0...n] Wzmocnienie P reg. prędkości obr. przy pracy bezczujnikowej / Kp reg n SLVC

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	999999.000	0.300

Opis: Ustawienie wzmocnienia P dla regulatora prędkości obrotowej przy pracy bezczujnikowej.

Wskazówka: Rezultat p0341 x p0342 jest uwzględniany przy automatycznym obliczeniu regulatora prędkości obrotowej (p0340 = 1, 3, 4).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1472[0...n] Czas zdwojenia reg. prędkości obr. przy pracy bezczujnikowej / Tn reg n SLVC

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [ms]	100000.0 [ms]	20.0 [ms]

Opis: Ustawienie czasu całkowania dla regulatora prędkości obrotowej przy pracy bezczujnikowej.

Wskazówka: Człon całkujący jest zatrzymywany, gdy całkowite wyjście regulatora lub suma z wyjścia regulatora i wysterowania wstępnego momentu obrotowego osiągnie granicę momentu obrotowego.

p1475[0...n] CI: Wartość nastawcza momentu obr. reg. prędk. dla hamulca silnika / Nast M reg n MHB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** p2003 | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wartości nastawczej momentu obrotowego przy starcie z hamulcem trzymającym silnika.

Zależność: .

Wskazówka: The setting of the integral output of the speed controller begins after magnetizing (see p0346, r0056 bit 4) and ends at the end of the brake control opening time p1216. A setting value of zero means that no setting procedure will take place.

If p1351 is used as a signal source for the torque setting value, the percentage value is interpreted in relation to the rated torque (p2003).

r1482 CO: Regulator prędkości obrotowej wyjście momentu obrotowego I / Wyjście I M reg n

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2003 | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 7_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie wartości zadanej momentu obrotowego na wyjściu I regulatora prędkości obrotowej.

r1493 CO: Moment bezwładności całkowity / M_bezwł całkowity

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 25_1 | **Wybór jednostek:** p0100

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [kgm2]	- [kgm2]	- [kgm2]

Opis: Displays the parameterized total moment of inertia ((p0341 * p0342) * p1496).

p1496[0...n] Sterowanie wyprzedzające przyspieszeniem skalowanie / Skal a ster wst

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	10000.0 [%]	0.0 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla sterowania wstępnego przyspieszenia regulatora prędkości obrotowej/prędkości.

Zależność: Patrz również: p0341, p0342

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Przy pomiarze obrotowym (patrz p1960) parametr jest ustawiany na 100 %.
Sterowania wstępnego przyspieszenia nie należy stosować, gdy wartość zadana prędkości obrotowej wykazuje bardzo silne szumy (np. analogowa wartość zadana) i wyłączone jest zaokrąglanie przy generatorze funkcji ramp prędkości obrotowej.
Odradza się również stosowanie sterowania wstępnego przy układach bezprzekładniowych.

r1508 CO: Wartość zadana momentu obrotowego przed momentem dodatkowym / M_zad przed M_dod

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Displays the torque setpoint before entering the supplementary torque.
For closed-loop speed control, r1508 corresponds to the speed controller output.

p1511[0...n] CI: Dodatkowy moment obrotowy 1 / M_dod 1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla dodatkowego momentu obrotowego 1.

r1515 Dodatkowy moment obrotowy razem / Łączny M_dod

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Displays the total supplementary torque.
The displayed value is the total of supplementary torque values 1 and 2.

r1516 CO: Moment obrotowy dodatkowy i przyspieszający / M_dod+M_przysp

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wyświetla łączny dodatkowy moment obrotowy i moment dynamiczny.
Wyświetlana wartość składa się z wygładzonego momentu dodatkowego i momentu dynamicznego.

p1517[0...n] Moment obrotowy przyspieszenia stała czasu wygładzania / T_wygł M_przysp

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [ms]	100.00 [ms]	4.00 [ms]

Opis: Ustawia stałą czasową wygładzania przyspieszającego momentu obrotowego.
Wskazówka: The acceleration pre-control is inhibited if the smoothing is set to the maximum value.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1520[0...n] CO: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,5	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 7_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-1000000.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Opis: Ustawienie stałej górnej granicy momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: p1521, p1522, p1523, r1538, r1539

Niebezpieczeństwo: Ujemne wartości przy ustawieniu górnej granicy momentu (p1520 < 0) mogą prowadzić do "przeskoczenia" silnika.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Granica momentu obrotowego jest ograniczana do czterokrotnego momentu znamionowego silnika. Przy automatycznym obliczeniu parametrów silnika/regulacji (p0340) granica momentu obrotowego jest ustawiana odpowiednio do granicy prądu (p0640).

p1521[0...n] CO: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,5	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 7_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-20000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Opis: Ustawienie stałej dolnej granicy momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: p1520, p1522, p1523

Niebezpieczeństwo: Dodatnie wartości przy ustawieniu dolnej granicy momentu (p1521 > 0) mogą prowadzić do "przeskoczenia" silnika.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Granica momentu obrotowego jest ograniczana do czterokrotnego momentu znamionowego silnika. Przy automatycznym obliczeniu parametrów silnika/regulacji (p0340) granica momentu obrotowego jest ustawiana odpowiednio do granicy prądu (p0640).

p1522[0...n] CI: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	1520[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla górnej granicy momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: p1520, p1521, p1523

Niebezpieczeństwo: Ujemne wartości wynikające ze źródła sygnału i skalowania mogą spowodować niekontrolowane przyspieszenie napędu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1523[0...n] CI: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -	**Max** -	**Ustawienie fabryczne** 1521[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla dolnej granicy momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: p1520, p1521, p1522

Niebezpieczeństwo: Dodatnie wartości wynikające ze źródła sygnału i skalowania mogą spowodować niekontrolowane przyspieszenie napędu.

p1524[0...n] CO: Granica momentu obrotowego górna/motoryczna skalowanie / M_max g/sil skal

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -2000.0 [%]	**Max** 2000.0 [%]	**Ustawienie fabryczne** 100.0 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla górnej lub silnikowej granicy momentu obrotowego.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: This parameter can be freely interconnected.

p1525[0...n] CO: Granica momentu obrotowego dolna skalowanie / Skal dolne M_max

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -2000.0 [%]	**Max** 2000.0 [%]	**Ustawienie fabryczne** 100.0 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla dolnej granicy momentu obrotowego.

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: This parameter can be freely interconnected.

r1526 CO: Granica momentu obrotowego górna bez offsetu / M_max g bez skal

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_1	**Wybór jednostek:** p0505	
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Ustawienie fabryczne** - [Nm]

Opis: Wskazanie górnej granicy momentu obrotowego ze wszystkich granic momentu obrotowego bez przesunięcia.

Zależność: Patrz również: p1520, p1521, p1522, p1523

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1527 CO: Granica momentu obrotowego dolna bez offsetu / M_max d bez offs

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie dolnej granicy momentu obrotowego ze wszystkich granic momentu obrotowego bez przesunięcia.

Zależność: Patrz również: p1520, p1521, p1522, p1523

p1530[0...n] Granica mocy motoryczna / P_max silnikowa

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,5 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 14_5 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [kW]	100000.00 [kW]	0.00 [kW]

Opis: Ustawienie silnikowej granicy momentu.

Zależność: Patrz również: p0500, p1531

Wskazówka: Granica mocy jest ograniczona do trzykrotnej mocy nominalnej silnika.

p1531[0...n] Granica mocy generatorowa / P_max generatorowa

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,5 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 14_5 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-100000.00 [kW]	-0.01 [kW]	-0.01 [kW]

Opis: Ustawienie generatorowej granicy momentu.

Zależność: Patrz również: r0206, p0500, p1530

Wskazówka: Granica mocy jest ograniczona do trzykrotnej mocy znamionowej silnika.

Dla jednostek mocy bez zwrotu energii do sieci, generatorowa granica mocy jest domyślnie ustawiana na 30 % silnikowej granicy mocy p1530 i w stosunku mocy znamionowej przekształtnika do mocy znamionowej silnika.

Dla jednostek mocy ze zwrotem energii do sieci, parametr jest ograniczony do ujemnej wartości r0206[2].

r1533 Granica prądu tworząca moment obrotowy razem / Łączny Iq_max

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2002 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 6_2 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Wskazanie maksymalnego prądu wytwarzającego moment/siłę jako wynik wszystkich ograniczeń prądu.

r1538 CO: Granica momentu obrotowego górna działa / Skut górny M_max

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie aktualnej skutecznej górnej granicy momentu obrotowego.

Wskazówka: Działająca górna granica momentu obrotowego jest zmniejszana w stosunku do ustawionej górnej granicy momentu obrotowego p1520, gdy granica prądu p0640 zostanie zmniejszona albo znamionowy prąd magnetyzacji silnika asynchronicznego p0320 zwiększony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Ma to ewentualnie miejsce przy pomiarze obrotowym (patrz p1960).

Ponowne obliczenie granicy momentu obrotowego p1520 może nastąpić przez p0340 = 1, 3 lub 5.

r1539 CO: Granica momentu obrotowego dolna działa / Skut dolny M_max

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie aktualnej skutecznej dolnej granicy momentu obrotowego.

Wskazówka: Działająca dolna granica momentu obrotowego jest zmniejszana w stosunku do ustawionej dolnej granicy momentu obrotowego p1521, gdy zostanie zmniejszona granica prądu p0640 albo gdy znamionowy prąd magnetyzacji silnika asynchronicznego p0320 zostanie zwiększony.

Ma to ewentualnie miejsce przy pomiarze obrotowym (patrz p1960).

Ponowne obliczenie granicy momentu obrotowego p1520 może nastąpić przez p0340 = 1, 3 lub 5.

r1547[0...1] CO: Granica momentu obrotowego dla wyjścia regulatora obrotów / M_max wyj reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 7_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Opis: Wskazanie granicy momentu obrotowego do ograniczenia wyjścia regulatora prędkości obrotowej.

Indeks: [0] = Górna granica
[1] = Dolna granica

p1552[0...n] CI: Skalowanie górnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal g b off

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla skalowania górnej granicy momentu obrotowego do ograniczenia wyjścia regulatora prędkości obrotowej bez uwzględnienia granic prądu i mocy.

p1554[0...n] CI: Skalowanie dolnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal d b off

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla skalowania dolnej granicy momentu obrotowego do ograniczenia wyjścia regulatora prędkości obrotowej bez uwzględnienia granic prądu i mocy.

p1570[0...n] CO: Wartość zadana strumienia / W. zad. strumienia

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
50.0 [%]	200.0 [%]	100.0 [%]

Opis: Ustawienie wartości zadanej strumienia odniesionej do strumienia znamionowego silnika.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Przy p1570 > 100 % wartość zadana strumienia rośnie w zależności od obciążenia od 100 % (przy biegu jałowym) do wartości w p1570 (powyżej momentu znamionowego silnika), jeśli ustawione jest p1580 > 0 %.

p1571[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana strumienia / Dod wart zad strum

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** p2003 **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla dodatkowej wartości zadanej strumienia.

Uwaga: Małe wartości zadane strumienia mogą przy większych obciążeniach prowadzić do utyku napędu. Dlatego adaptacja wartości zadanej strumienia powinna być stosowana tylko przy wolnych zmianach obciążenia.

Wskazówka: Dodatkowa wartość zadana strumienia jest ograniczona do +/- 50 %.

p1580[0...n] Optymalizacja stopnia działania / Opt sprawności

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [%]	100 [%]	0 [%]

Opis: Ustawienie optymalizacji sprawności. Przy optymalizacji sprawności wartość zadana strumienia regulacji jest adaptowana zależnie od obciążenia.

Przy p1580 = 100 % wartość zadana strumienia na biegu jałowym jest redukowana do 50 % strumienia znamionowego silnika.

Wskazówka: Aktywacja tej funkcji ma sens tylko wtedy, gdy występują niewielkie wymagania co do dynamiki regulatora prędkości obrotowej. Do unikania drgań należy w razie potrzeby dopasować parametry regulatora prędkości obrotowej (zwiększyć Tn, zmniejszyć Kp).

Ponadto konieczne jest zwiększenie czasu wygładzania filtra wartości zadanej strumienia (p1582).

p1582[0...n] Wartość zadana strumienia czas wygładzania / T_wygł w zad strum

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1,3 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
4 [ms]	5000 [ms]	15 [ms]

Opis: Ustawia czas wygładzania dla wartości zadanej strumienia.

r1598 CO: Łączna wartość zadana strumienia / Łączna w zad strum

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie skutecznej wartości zadanej strumienia.

Wartość odnosi się do strumienia znamionowego silnika.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1610[0...n] Wartość zadana momentu obrotowego statyczna (SLVC) / Stat M_zad

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-200.0 [%]	200.0 [%]	50.0 [%]

Opis: Ustawia statyczną wartość zadaną momentu obrotowego dla zakresu niskich prędkości obrotowych przy bezczujnikowym sterowaniu wektorowym (SLVC).

Parametr jest podawany jako % odniesione do znamionowego momentu obrotowego silnika.

Przy bezczujnikowym sterowaniu wektorowym, gdy wyłączony jest model silnika, wstrzykiwany jest prąd bezwzględny. p1610 reprezentuje maksymalne obciążenie, które występuje przy stałej prędkości zadanej.

Uwaga: p1610 powinien być ustawiony zawsze co najmniej 10 % wyżej niż maksymalne występujące obciążenie stacjonarne.

Wskazówka: W przypadku p1610 = 0 % jest obliczana wartość zadana prądu, która odpowiada przypadkowi pracy jałowej (ASM: nominalny prąd wzbudzenia).

W przypadku p1610 = 100 % jest obliczana wartość zadana prądu, która odpowiada znamionowemu momentowi silnika.

Wartości ujemne są w przypadku silników asynchronicznych i permanentnie wzbudzonych silników synchronicznych przeliczane na wartości dodatnie.

p1611[0...n] Moment dodatkowy przyspieszenia (SLVC) / Dod M_przysp

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [%]	200.0 [%]	30.0 [%]

Opis: Wprowadza dynamiczną wartość zadaną momentu obrotowego dla zakresu niskich prędkości obrotowych przy bezczujnikowym sterowaniu wektorowym. Parametr jest podawany jako % odniesione do znamionowego momentu obrotowego silnika.

Wskazówka: Przy przyspieszaniu i hamowaniu p1611 jest dodawany do p1610 i wynikający stąd moment całkowity jest przeliczany na odpowiednią wartość zadaną prądu i jest regulowany.

Dla czystego przyspieszającego momentu obrotowego zawsze korzystniej jest stosować sterowanie wstępne momentu obrotowego regulatora prędkości obrotowej (p1496).

r1624 Field-generating current setpoint, total / Id_setp total

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2002	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 6_2	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [Askut]	- [Askut]	- [Askut]

Opis: Displays the limited field-generating current setpoint (Id_set).

This value comprises the steady-state field-generating current setpoint and a dynamic component that is only set when changes are made to the flux setpoint.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1730[0...n] Isd controller integral component shutdown threshold / Isd_ctrl I_thresh

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
30 [%]	150 [%]	30 [%]

Opis: Sets the speed activation threshold (referred to the synchronous speed) for pure quadrature branch operation of the closed-loop current control.

The d current controller is only effective as P controller for speeds greater than the threshold value.

Ostrzeżenie: For settings above 80%, the d current controller is active up to the field weakening limit (maximum voltage)

This can result in unstable behavior as the closed-loop control at the maximum voltage is based on pure quadrature branch operation.

Setting values as high as this should not be selected; they are only intended for test purposes.

Wskazówka: The parameter is only effective for induction motor operation without an encoder.

r1732[0...1] CO: Wartość zadana napięcia podłużnego / U_zad_wzdłużne

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2001 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 5_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wskazanie wartości zadanej napięcia wzdłużnego Ud.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045

r1733[0...1] CO: Wartość zadana napięcia poprzecznego / U_zad_poprzeczne

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** p2001 | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 5_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [Uskut]	- [Uskut]	- [Uskut]

Opis: Wskazanie wartości zadanej napięcia poprzecznego Uq.

Indeks: [0] = Niewygładzone
[1] = Wygładzone z p0045

p1745[0...n] Model silnika wartość progowa błędu rozpoznanie utyku / W pr utyku mod sil

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3 | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	1000.0 [%]	5.0 [%]

Opis: Ustawia próg błędu do detekcji utyku silnika.

Jeśli sygnał błędu (r1746) przekracza próg błędu, to ustawiany jest sygnał stanu r1408.12 = 1.

Zależność: If a stalled drive is detected (r1408.12 = 1), fault F07902 is output after the delay time.

Wskazówka: Monitoring is only effective in the low speed range.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1746 Motor model error signal stall detection / MotMod sig stall

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Signal to initiate stall detection

Wskazówka: The signal is not calculated while magnetizing and only calculated in the low speed range.

p1755[0...n] Prędkość obr. przełączenia modelu silnika dla pracy bez enkodera / n_przeł m sil b.cz

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 3_1 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Opis: Ustawienie prędkości obrotowej do przełączenia modelu silnika przy pracy bezczujnikowej.

Uwaga: The changeover speed represents the steady-state minimum speed up to which the motor model can be used in steady-state operation without encoder.

If the stability is not adequate close to the changeover speed, it may make sense to increase the parameter value.

Wskazówka: Prędkość obrotowa przełączenia obowiązuje dla przełączenia między pracą w trybie sterowania i regulacji.

p1764[0...n] Kp adaptacji prędkości obrotowej modelu silnika bez enkodera / Kp ad mod sil b.en

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	100000.000	1000.000

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne regulatora dla adaptacji prędkości obrotowej bez enkodera.

p1767[0...n] Tn adaptacji prędkości obrotowej modelu silnika bez enkodera / Tn ad mod sil b.en

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1 [ms]	200 [ms]	4 [ms]

Opis: Ustawienie czasu całkowania regulatora dla adaptacji prędkości obrotowej bez enkodera.

p1780[0...n] Konfiguracja adaptacji modelu silnika / Konf adapt mod sil

Poziom dostępu: 4 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0101 1100 bin

Opis: Sets the configuration for the adaptation circuit of the motor model.

Induction motor (ASM): Rs, Lh, and offset compensation.

Permanent magnet synchronous motor (PEM): kT

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
01	Wybór model silnika ASM Rs adaptacja	Tak	Nie	-
02	Wybór model silnika ASM Lh adaptacja	Tak	Nie	-
03	Wybór modelu silnika PEM adaptacji kT	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

04	Wybór model silnika offset adaptacja	Tak	Nie	-
06	Wybór identyfikacji biegunów PEM bez enkodera	Tak	Nie	-
07	Wybór T(zawór) z adaptacją Rs	Tak	Nie	-

Wskazówka: ASM: Induction motor

PEM: Permanent magnet synchronous motor

When selecting the compensation of the valve interlocking via Rs (bit 7), the compensation in the gating unit is de-activated and is instead taken into account in the motor model.

In order that the correction values of the Rs, Lh and kT adaptation (selected using bit 0 ... bit 2) are correctly accepted when changing over the drive data set, a dedicated motor number must be entered for each different motor.

p1784[0...n] Skalowanie sprzężenia zwrotnego modelu silnika / Skal sprz zwr mod

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1,3,4 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [%]	1000.0 [%]	0.0 [%]

Opis: Ustawia skalowanie dla sprzężenia zwrotnego błędu modelu.

Wskazówka: Sprzężenie zwrotne zmierzonego błędu modelu do stanów modelu zwiększa stabilność regulacji i czyni model silnika odpornym na błędy parametrów.

Sprzężenie zwrotne modelu działa tylko przy pracy ASM bez enkodera.

Przy wybranym sprzężeniu zwrotnym (p1784 > 0) adaptacja Lh nie jest skuteczna.

r1787[0...n] Model silnika adaptacja Lh wartość korekcji / ModSil kor Lg

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Opis: Wskazanie wartości korekcji adaptacji Lh modelu silnika przy silniku asynchronicznym (ASM).

Zależność: Patrz również: p1780

Wskazówka: The adaptation result is reset if the magnetizing inductance of the induction motor is changed (p0360, r0382).

p1800[0...n] Wartość zadana częstotliwości pulsowania / Częst imp w zadana

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
2.000 [kHz]	16.000 [kHz]	4.000 [kHz]

Opis: Ustawia częstotliwość pulsowania dla przekształtnika.

Przy pierwszym uruchomieniu parametr jest ustawiany wstępnie na wartość znamionową przekształtnika.

Zależność: Patrz również: p0230

Wskazówka: Maksymalna możliwa częstotliwość pulsowania jest określana również przez używaną jednostkę mocy.

Przy zwiększaniu częstotliwości pulsowania, zależnie od danej jednostki mocy, może dojść do redukcji maksymalnego prądu wyjściowego (redukcja, patrz r0067).

Jeśli jako filtr wyjściowy ustawiony jest filtr sinusoidalny (p0230 = 3), to częstotliwość pulsowania nie może być ustawiona poniżej wymaganej dla tego filtra wartości minimalnej.

Przy pracy z dławikami wyjściowymi częstotliwość pulsowania jest ograniczana do 4 kHz (patrz p0230).

Jeśli p1800 zostanie zmieniony podczas uruchomienia (p0010 > 0), to może dojść do takiej sytuacji, że nie będzie można już ustawić starej wartości. Powodem tego jest zmiana niektórych granic dynamicznych p1800 przez parametry, które zostały ustawione podczas uruchomienia (np. p1082).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1801[0...1] CO: Częstotliwość impulsów / Częst pulsowania

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** p2000	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Opis: Wyświetla aktualną częstotliwość pulsowania przekształtnika.

Indeks: [0] = Aktualny
[1] = Wartość minimalna modulatora

Wskazówka: Ustawiona częstotliwość impulsów (p1800) jest ewentualnie zmniejszana przy przeciążeniu przekształtnika (p0290).

p1802[0...n] Tryb modulatora / Tryb modulatora

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,5	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0	10	0

Opis: Ustawienie trybu dla modulatora.

Wartość:
0: Automatyczne przełączenie RZM/FLB
2: Modulacja wskaźnika przestrzennego (RZM)
3: Modulacja wskaźnika przestrzennego bez przesterowania
4: RZM/FLB bez przesterowania
10: SVM/FLB z redukcją głębokości modulacji

Zależność: If a sine-wave filter is parameterized as output filter (p0230 = 3, 4), then only space vector modulation without overcontrol can be selected as modulation type (p1802 = 3).

Patrz również: p0230, p0500

Wskazówka: When modulation modes are enabled that could lead to overmodulation (p1802 = 0, 2,10), the modulation depth must be limited using p1803 (default p1803 < 100 %). The higher the overmodulation, the greater the current ripple and torque ripple.

When changing p1802[x], the values for all of the other existing indices are also changed.

p1803[0...n] Stopień wysterowania maksymalny / Max stop wyster

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1,3,5	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
20.0 [%]	150.0 [%]	106.0 [%]

Opis: Definiuje maksymalny stopień wysterowania.

Zależność: Patrz również: p0500

Wskazówka: p1803 = 100% is the overcontrol limit for space vector modulation (for an ideal drive converter without any switching delay).

p1806[0...n] Filter time constant Vdc correction / T_filt Vdc_corr

Poziom dostępu: 4	**Obliczenie:** p0340 = 1,3	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	0.0 [ms]

Opis: Sets the filter time constant of the DC link voltage used to calculate the modulation depth.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1820[0...n] Odwrócenie kierunku faz wyjściowych / Odwr kier faz wyj

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(2), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do odwrócenia kolejności faz dla silnika bez zmiany wartości zadanej.

Gdy silnik obraca się nie w pożądanym kierunku, można przy pomocy tego parametru odwrócić następstwo faz wyjściowych. W ten sposób przy takiej samej wartości zadanej powoduje się odwrócenie kierunku silnika.

Wartość:
0: WYŁ
1: ZAŁ

Wskazówka: Zmiana ustawienia jest możliwa tylko przy blokadzie impulsów.

p1900 Identyfikacja danych silnika i pomiar obrotowy / IDsil i pomiar obr

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(1), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Ustawienie identyfikacji danych silnika i optymalizacja regulatora prędkości obrotowej.

p1900 = 0:

funkcja zablokowana.

p1900 = 1:

ustawia p1910 = 1 i p1960 = 0, 1 zależnie od p1300

Przy istniejących zezwoleniach dla napędu jest z następnym rozkazem załączenia przeprowadzana identyfikacja danych silnika na postoju. Silnik przewodzi prąd i może zmienić położenie do jednej czwartej obrotu.

Przy pomocy poniższego rozkazu załączenia następuje identyfikacja danych przy wirującym silniku i dodatkowo optymalizacja regulatora prędkości obrotowej przez pomiary różnych prędkościach silnika.

p1900 = 2:

ustawia p1910 = 1 i p1960 = 0

Przy istniejących zezwoleniach dla napędu jest z następnym rozkazem załączenia przeprowadzana identyfikacja danych silnika na postoju. Silnik przewodzi prąd i może zmienić położenie do jednej czwartej obrotu.

p1900 = 3:

ustawia p1960 = 0, 1 zależnie od p1300

To ustawienie powinno zostać wybrane tylko wtedy, gdy identyfikacja danych silnika na postoju została już przeprowadzona.

Przy istniejących zezwoleniach dla napędu jest z następnym rozkazem załączenia wykonywany jest pomiar obrotowy danych silnikai dodatkowo optymalizacja regulatora prędkości obrotowej przy różnych prędkościach silnika.

Wartość:
0: Zablokowane
1: Postojowy i obrotowy pomiar danych silnika
2: Identyfikacja danych silnika na postoju
3: Identyfikacja danych silnika przy wirującym silniku

Zależność: Patrz również: p1300, p1910, p1960

Patrz również: A07980, A07981, F07983, F07984, F07985, F07986, F07988, F07990, A07991

Uwaga: Występujący hamulec trzymający silnika musi być otwarty (p1215 = 2).

Do trwałego przejęcia określonych ustawień należy je zapisać w sposób nieulotny (p0971).

Przy p0014 = 1 obowiązuje:

Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Tylko przez przeprowadzenie obu pomiarów (najpierw na postoju a następnie przy wirującym silniku), parametry silnika i regulacji są ustawione optymalnie.

Przy ustawieniu parametru wystawiany jest odpowiedni alarm.

Rozkaz załączenia musi podczas pomiaru pozostać ustawiony i jest po jego zakończeniu automatycznie cofany przez napęd.

Czas trwania pomiarów może wynosić między 0.3 s i kilkoma minutami. Na ten czas wpływa np. wielkość silnika i warunki mechaniczne.

Na końcu identyfikacji danych silnika następuje automatyczne ustawienie p1900 = 0.

p1909[0...n] Identyfikacja danych silnika słowo sterujące / Sł ster IDsil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** MDS
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Opis: Ustawienie konfiguracji identyfikacji danych silnika.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Oszacowanie indukcyjności stojana, żaden pomiar	Tak	Nie	-
02	Oszacowanie stałej czasowej rotora, żaden pomiar	Tak	Nie	-
03	Oszacowanie indukcyjności rozproszenia, żaden pomiar	Tak	Nie	-
05	Określanie Tr i przetwarzanie Lsig w zakresie czasu	Tak	Nie	-
06	Aktywacja tłumienia drgań	Tak	Nie	-
07	Dektywacja rozpoznawania drgań	Tak	Nie	-
11	Deaktywacja pomiaru impulsowego Lq Ld	Tak	Nie	-
12	Deaktywacja pomiaru rezystancji rotora Rr	Tak	Nie	-
14	Dezaktywować pomiar czasu blokowania zaworów	Tak	Nie	-
15	Tylko rezystancja stojana, błąd napięcia zaworów, czas martwy	Tak	Nie	-

Wskazówka: Dla silników synchronicznych ze wzbudzeniem trwałym obowiązuje:

Bez cofnięcia wyboru w bicie 11, przy pracy w zamkniętej pętli sterowania, następuje pomiar indukcyjności wzdłużnej Ld oraz indukcyjności poprzecznej Lq przy małym prądzie.

Przy cofnięciu wyboru przez bit 11 lub w trybie sterowania U/f następuje pomiar indukcyjności stojana przy połowie prądu znamionowego silnika.

Jeśli indukcyjność stojana ma nie być mierzona, lecz szacowana, to należy ustawić bit 0 i cofnąć bit 11.

p1910 Identyfikacja danych silnika wybór / Wybór IDsil

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	26	0

Opis: Sets the motor data identification routine.

The motor data identification routine is carried out after the next power-on command.

p1910 = 1:

All motor data and the drive converter characteristics are identified and then transferred to the following parameters:

p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360.

After this, the control parameter p0340 = 3 is automatically calculated.

p1910 = 20:

Only for internal SIEMENS use.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:
0: Zablokowane
1: Pełna identyfikacja (ID) danych silnika i przejęcie
2: Pełna identyfikacja (ID) danych silnika bez przejęcia
20: Zadanie wektora napięcia
21: Podawanie wektora napięcia bez filtra
22: Podawanie prostokątnego wektora napięcia bez filtra
23: Podawanie trójkątnego wektora napięcia bez filtra
24: Podawanie prostokątnego wektora napięcia z filtrem
25: Podawanie trójkątnego wektora napięcia z filtrem
26: Podawanie wektora napięcia z korekcją DTC

Zależność: "Quick commissioning" must be carried out (p0010 = 1, p3900 > 0) before executing the motor data identification routine!

When selecting the motor data identification routine, the drive data set changeover is suppressed.

Patrz również: p1900

Zachować ostrożność: Po wybraniu identyfikacji danych silnika (p1910 > 0) wystawiany jest alarm A07991 i przy najbliższym rozkazie załączenia przeprowadzana jest identyfikacja danych silnika, jak poniżej:

- Przez silnik płynie prąd i na zaciskach wyjściowych przekształtnika występuje napięcie.
- Podczas przebiegu identyfikacji wał silnika może się obrócić maksymalnie o pół obrotu.
- Nie jest jednak wytwarzany moment obrotowy.

Uwaga: If there is a motor holding brake, it must be open (p1215 = 2).

To permanently accept the determined settings they must be saved in a non-volatile fashion (p0971).

Wskazówka: When setting p1910, the following should be observed:

1. "With acceptance" means:

The parameters specified in the description are overwritten with the identified values and therefore have an influence on the controller setting.

2. "Without acceptance" means:

The identified parameters are only displayed in the service parameter range. The controller settings remain unchanged.

p1959[0...n] Pomiar obrotowy konfiguracja / Pom obr konfig

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	0001 1110 bin

Opis: Ustawienie konfiguracji pomiaru obrotowego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
01	Identyfikacja charakterystyki nasycenia	Tak	Nie	-
02	Identyfikacja momentu bezwładności	Tak	Nie	-
03	Obliczenie na nowo parametrów regulacji prędkości	Tak	Nie	-
04	Optymalizacja regulatora prędkości (test drgań)	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: F07988

Wskazówka: The following parameters are influenced for the individual optimization steps:

Bit 01: p0320, p0360, p0362 ... p0369

Bit 02: p0341, p0342

Bit 03: p1470, p1472, p1496

Bit 04: Dependent on p1960

p1960 = 1, 3: p1470, p1472, p1496

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1960 Wybór pomiaru obrotowego / Wybór pom obr

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Sets the rotating measurement.

The rotating measurement is carried out after the next power-on command.

The setting possibilities of the parameter depend on the open-loop/closed-loop control mode (p1300).

p1300 < 20 (U/f open-loop control):

It is not possible to select rotating measurement or speed controller optimization.

p1300 = 20, 22 (encoderless operation):

Only rotating measurement or speed controller optimization can be selected in the encoderless mode.

Wartość:
0: Zablokowane
1: Pomiar obrotowy w pracy bez enkodera
3: Optymalizacja regulatora prędkości obr. w pracy bez enkodera

Zależność: Before the rotating measurement is carried out, the motor data identification routine (p1900, p1910, r3925) should have already been done.

When selecting the rotating measurement, the drive data set changeover is suppressed.

Patrz również: p1300, p1900, p1959

Niebezpieczeństwo: Dla napędów z układem mechanicznym o ograniczonym dystansie musi być zapewnione, że nie zostanie on osiągnięty podczas pomiaru obrotowego. Jeśli nie jest to możliwe, to wykonanie pomiaru jest niedopuszczalne.

Uwaga: If there is a motor holding brake, it must be open (p1215 = 2).

To permanently accept the determined settings they must be saved in a non-volatile fashion (p0971).

Wskazówka: When the rotating measurement is activated, it is not possible to save the parameters (p0971).

Parameter changes are automatically made for the rotating measurement (e.g. p1120); this is the reason that up to the end of the measurement, and if no faults are present, no manual changes should be made.

The ramp-up and ramp-down times (p1120, p1121) are limited, for the rotating measurement, to 900 s.

p1961 Charakterystyka nasycenia prędkość obrotowa dla określenia / n określ ch-ki nas

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
26 [%]	75 [%]	40 [%]

Opis: Sets the speed to determine the saturation characteristic.

The percentage value is referred to p0310 (rated motor frequency).

Zależność: Patrz również: p0310, p1959

Patrz również: F07983

Wskazówka: Określenie charakterystyki nasycenia powinno być przeprowadzone w punkcie pracy z możliwie małym obciążeniem.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1965 Prędkość obrotowa optymalizacji regulatora n / Pr obr opt reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10 [%]	75 [%]	40 [%]

Opis: Ustawienie prędkości obrotowej dla identyfikacji momentu bezwładności i testu oscylacji.

Silnik asynchroniczny:

Wartość procentowa odnosi się do p0310 (częstotliwość znamionowa silnika).

Silnik synchroniczny:

Wartość procentowa odnosi się do minimum z p0310 (częstotliwość znamionowa silnika) i p1082 (maksymalna prędkość obrotowa).

Zależność: Patrz również: p0310, p1959

Patrz również: F07984, F07985

Wskazówka: Do określenia momentu bezwładności dokonywane są skoki prędkości obrotowej, przy czym podawana wartość odpowiada dolnej wartości zadanej prędkości obrotowej. Dla górnej prędkości obrotowej wartość jest podwyższana o 20 %. Określanie indukcyjności rozproszenia q (patrz p1959 bit 5) odbywa się na postoju i przy 50% z p1965, jednak najwyżej przy częstotliwości wyjściowej 15Hz i co najmniej przy 10 % znamionowej prędkości obrotowej silnika.

p1967 Współczynnik dynamiki optymalizacji regulatora n / Wsp dyn opt reg n

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1 [%]	400 [%]	100 [%]

Opis: Ustawienie współczynnika dynamiki dla optymalizacji regulatora prędkości obrotowej.

Zależność: Patrz również: p1959

Patrz również: F07985

Wskazówka: Przy pomiarze obrotowym poprzez te parametry można wpływać na optymalizację regulatora prędkości obrotowej.

p1967 = 100 % --> Optymalizacja regulatora prędkości obrotowej według symetrycznego optimum.

p1967 > 100 % --> Optymalizacja z wyższą dynamiką (większe Kp, mniejsze Tn).

r1968 Aktualny współczynnik dynamiki optymalizacji regulatora n / Akt wsp dyn opt n

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie współczynnika dynamiki faktycznie osiągniętego przy teście oscylacji.

Zależność: Patrz również: p1959, p1967

Patrz również: F07985

Wskazówka: Ten współczynnik dynamiki odnosi się do wyłącznie do trybu regulacji regulatora prędkości obrotowej ustawionego w p1960.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2000 Prędkość obr. odniesienia / częstotliwość odniesienia / n_odn f_odn

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
6.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	1500.00 [1/min]

Opis: Ustawienie wielkości odniesienia dla prędkości obrotowej i częstotliwości.

Wszystkie względnie podawane prędkości obrotowe lub częstotliwości odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

Obowiązuje przy tym: częstotliwość odniesienia (w Hz) = prędkość odniesienia (w ((obr/min) / 60) x liczba par biegunów).

Zależność: Ten parametr jest aktualizowany przy automatycznym obliczaniu (p0340 = 1, p3900 > 0) tylko wtedy, gdy przedtem odbyło się uruchomienie silnika dla zestawu danych napędu zero. W ten sposób parametr nie jest zabezpieczony przed nadpisaniem przez p0573 = 1.

Patrz również: p2001, p2002, p2003, r2004, r3996

Uwaga: Podczas zmiany prędkości odniesienia / częstotliwości odniesienia mogą wystąpić krótkie przerwy komunikacji.

Wskazówka: Jeżeli jest wykonywane połączenie sprzęgające BICO między różnymi wielkościami fizycznymi, wówczas poszczególne wielkości odniesienia służą jako wewnętrzny współczynnik przeliczeniowy.

Przykład 1:

Sygnał jednego wejścia analogowego (np. r0755[0]) jest sprzęgany na wartość zadaną prędkości obrotowej (np. p1070[0]). Cyklicznie aktualna procentowa wartość wejściowa jest przez prędkość obrotową odniesienia (p2000) przeliczana na absolutną wartość zadaną prędkości obrotowej.

Przykład 2:

Wartość zadana od PROFIBUS (r2050[1]) jest sprzęgana na wartość zadaną prędkości obrotowej (np. p1070[0]). Cyklicznie aktualna wartość wejściowa jest przez zadane na stałe normalizowanie 4000 hex przeliczana na wartość procentową. Ta wartość procentowa jest przez prędkość obrotową odniesienia (p2000) przeliczana na absolutną wartość zadaną prędkości obrotowej.

p2001 Napięcie odniesienia / Napięcie odn.

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
10 [Uskut]	100000 [Uskut]	1000 [Uskut]

Opis: Ustawia wielkość odniesienia dla napięć.

Wszystkie względnie podawane napięcia odnoszą się do tej wielkości odniesienia. Obowiązuje to również dla wartości napięcia stałego (= wartość skuteczna), jak napięcie obwodu DC.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

Zależność: p2001 is only updated during automatic calculation (p0340 = 1, p3900 > 0) if motor commissioning has been carried out first for drive data set zero and as a result overwriting of the parameter has not been blocked by setting p0573 = 1.

Patrz również: r3996

Uwaga: When the reference voltage is changed, short-term communication interruptions may occur.

Wskazówka: If a BICO interconnection is established between different physical quantities, then the particular reference quantities are used as internal conversion factor.

For infeed units, the parameterized device supply voltage (p0210) is pre-assigned as the reference quantity.

Example:

The actual value of the DC link voltage (r0070) is connected to a test socket (e.g. p0771[0]). The actual voltage value is cyclically converted into a percentage of the reference voltage (p2001) and output according to the parameterized scaling.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2002 Prąd odniesienia / I_odn

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.10 [Askut]	100000.00 [Askut]	100.00 [Askut]

Opis: Ustawia wielkość odniesienia dla prądów.

Wszystkie względnie podawane prądy odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

Zależność: This parameter is only updated during the automatic calculation (p0340 = 1, p3900 > 0) if motor commissioning was carried out beforehand for drive data set zero. This means that the parameter is not locked against overwriting using p0573 = 1.

Patrz również: r3996

Uwaga: If various DDS are used with different motor data, then the reference quantities remain the same as these are not changed over with the DDS. The resulting conversion factor must be taken into account.

Example:

p2002 = 100 A

Reference quantity 100 A corresponds to 100 %

p305[0] = 100 A

Rated motor current 100 A for MDS0 in DDS0 --> 100 % corresponds to 100 % of the rated motor current

p305[1] = 50 A

Rated motor current 50 A for MDS1 in DDS1 --> 100 % corresponds to 200 % of the rated motor current

When the reference current is changed, short-term communication interruptions may occur.

Wskazówka: If a BICO interconnection is established between different physical quantities, then the particular reference quantities are used as internal conversion factor.

For infeed units, the rated line current, which is obtained from the rated power and parameterized rated line supply voltage (p2002 = r0206 / p0210 / 1.73) is pre-assigned as the reference quantity.

Example:

The actual value of a phase current (r0069[0]) is connected to a test socket (e.g. p0771[0]). The actual current value is cyclically converted into a percentage of the reference current (p2002) and output according to the parameterized scaling.

p2003 Moment odniesienia / M_odn

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** p0340 = 1	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: 7_2	**Wybór jednostek:** p0505	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0.01 [Nm]	20000000.00 [Nm]	1.00 [Nm]

Opis: Ustawienie wielkości odniesienia dla momentu obrotowego.

Wszystkie względnie podawane momenty obrotowe odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

Zależność: This parameter is only updated during the automatic calculation (p0340 = 1, p3900 > 0) if motor commissioning was carried out beforehand for drive data set zero. This means that the parameter is not locked against overwriting using p0573 = 1.

Patrz również: r3996

Uwaga: When the reference torque is changed, short-term communication interruptions may occur.

Wskazówka: If a BICO interconnection is established between different physical quantities, then the particular reference quantities are used as internal conversion factor.

Example:

The actual value of the total torque (r0079) is connected to a test socket (e.g. p0771[0]). The actual torque is cyclically converted into a percentage of the reference torque (p2003) and output according to the parameterized scaling.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2004 Moc odniesienia / P_odn

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 14_10 | **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Opis: Wskazanie wielkości odniesienia dla mocy.

Wszystkie względnie podawane moce odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

Zależność: Wartość ta jest obliczana następująco:

Zasilanie: Obliczenie z napięcia razy prąd.

Zamknięta pętla sterowania: Obliczenie z momentu razy prędkość.

Patrz również: p2000, p2001, p2002, p2003

Wskazówka: Jeśli połączenie BICO jest ustanowione między różnymi wielkościami fizycznymi, to poszczególne wielkości odniesienia służą jako wewnętrzny współczynnik przeliczeniowy.

Moc odniesienia jest obliczana następująco:

- 2 * Pi * prędkość odniesienia / 60 * moment odniesienia (silnik)
- napięcie odniesienia * prąd odniesienia * pierwiastek(3) (zasilanie)

p2006 Temperatura odniesienia / Temp odn

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** p0340 = 1 | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
50.00 [°C]	300.00 [°C]	100.00 [°C]

Opis: Ustawia wielkość odniesienia dla temperatur.

Wszystkie względnie podawane temperatury odnoszą się do tej wielkości odniesienia.

Wielkość odniesienia w tym parametrze odpowiada 100 % lub 4000 hex lub 4000 0000 hex.

p2010 Comm interface baud rate / Comm baud

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
4	12	12

Opis: Sets the baud rate for the commissioning interface (USS, RS232).

Wartość:

4: 2400 baud
5: 4800 baud
6: 9600 baud
7: 19200 baud
8: 38400 baud
9: 57600 baud
10: 76800 baud
11: 93750 baud
12: 115200 baud

Wskazówka: Commissioning interface

The parameter is not influenced by setting the factory setting.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2011 Comm int address / Comm add

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	31	2

Opis: Sets the address for the commissioning interface (USS, RS232).

Wskazówka: The parameter is not influenced by setting the factory setting.

p2016[0...3] CI: Comm IF USS PZD send word / Comm USS send word

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** U32 / Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** 4000H	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Selects the PZD (actual values) to be sent via the commissioning interface USS.

The actual values are displayed on an intelligent operator panel (IOP).

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

p2020 Szybkość transmisji interfejsu magistrali polowej / Szyb trans mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 2	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
4	13	8

Opis: Ustawienie szybkości transmisji dla interfejsu magistrali polowej (RS485).

Wartość:
4: 2400 baud
5: 4800 Baud
6: 9600 Baud
7: 19200 Baud
8: 38400 Baud
9: 57600 Baud
10: 76800 Baud
11: 93750 Baud
12: 115200 Baud
13: 187500 Baud

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:

Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.

Przy p0014 = 0 obowiązuje:

Zanim zmienione ustawienie będzie trwale skuteczne, konieczny jest nieulotny zapis danych z RAM do ROM. W tym celu ustawić p0971 = 1 lub p0014 = 1.

Wskazówka: Fieldbus SS: Interfejs magistrali polowej.

Zmiany są skuteczne dopiero po POWER ON.

Przywrócenie ustawień fabrycznych nie wpływa na wartość tego parametru.

Przy nowym wyborze protokołu parametr jest kasowany do ustawienia fabrycznego.

Przy p2030 = 1 (USS) obowiązuje:

Min/max/ustawienie fabryczne: 4/13/8

Przy p2030 = 2 (MODBUS) obowiązuje:

Min/max/ustawienie fabryczne: 5/13/7

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2021 Adres interfejsu magistrali polowej / Adres mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	247	0

Opis: Wyświetla lub ustawia adres dla interfejsu magistrali polowej (RS485).

Adres można ustawić następująco:

1) Przez przełącznik adresowy na jednostce sterującej

--> p2021 wyświetla ustawiony adres.

--> Zmiana jest skuteczna dopiero po POWER ON.

2) Przez p2021

--> Tylko wtedy, gdy przez przełącznik adresowy wybrany jest adres 0 lub dla magistrali polowej wybranej w p2030 ustawiony jest nieważny adres.

--> Adres jest trwale zapamiętywany przy użyciu funkcji "kopiowanie RAM do ROM".

--> Zmiana jest skuteczna dopiero po POWER ON.

Zależność: Patrz również: p2030

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:

Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.

Przy p0014 = 0 obowiązuje:

Zanim zmienione ustawienie będzie trwale skuteczne, konieczny jest nieulotny zapis danych z RAM do ROM. W tym celu ustawić p0971 = 1 lub p0014 = 1.

Wskazówka: Zmiany są skuteczne dopiero po POWER ON.

Przywrócenie ustawień fabrycznych nie wpływa na wartość tego parametru.

Przy nowym wyborze protokołu parametr jest kasowany do ustawienia fabrycznego.

Przy p2030 = 1 (USS) obowiązuje:

Min/Max/ustawienie fabryczne: 0/30/0

Przy p2030 = 2 (MODBUS) obowiązuje:

Min/Max/ustawienie fabryczne: 1/247/1

p2022 Liczba PZD USS interfejsu magistrali polowej / PZD USS mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	8	2

Opis: Ustawienie liczby słów 16-bitowych w części PZD telegramu USS dla interfejsu magistrali polowej.

Zależność: Patrz również: p2030

Wskazówka: Parametr nie podlega wpływowi przywracania ustawień fabrycznych.

p2023 Liczba PKW USS interfejsu magistrali polowej / PKW USS mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	127	127

Opis: Ustawienie liczby słów 16-bitowych w części PKW telegramu USS dla interfejsu magistrali polowej.

Wartość:

0: 0 słów PKW
3: PKW 3 słowa
4: PKW 4 słowa
127: Zmienna długość PKW

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p2030
Wskazówka: Parametr nie podlega wpływowi przywracania ustawień fabrycznych.

p2024[0...2] Fieldbus interface times / Fieldbus times

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	10000 [ms]	[0] 1000 [ms]
		[1] 0 [ms]
		[2] 0 [ms]

Opis: Sets the time values for the fieldbus interface.
The following applies for MODBUS:
p2024[0]: Maximum permissible telegram processing time of the MODBUS slave in which a reply is sent back to the MODBUS master.
p2024[1]: Character delay time (time between individual characters in the telegram).
p2024[2]: Telegram pause time (pause time between two telegrams).
Indeks: [0] = Max. processing time
[1] = Character delay time
[2] = Telegram pause time
Zależność: Patrz również: p2020, p2030
Wskazówka: Re p2024[1,2] (MODBUS):
If the field bus baud rate is changed (p2020), the default time settings are restored.
The default setting is the time required for 1.5 characters (p2024[1]) or 3.5 characters (p2024[2]) (depending on the set baud rate).

r2029[0...7] Statystyka błędów magistrali polowej / Błędy mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the receive errors on the field bus interface (RS485).
Indeks: [0] = Liczba bezbłędnych telegramów
[1] = Liczba odrzuconych telegramów
[2] = Liczba błędów ramki
[3] = Liczba błędów przepełnienia
[4] = Liczba błędów parzystości
[5] = Liczba błędów znaku startowego
[6] = Liczba błędów sumy kontrolnej
[7] = Liczba błędów długości

p2030 Wybór protokołu interfejsu magistrali polowej / Protokół mag pol

G120C CAN

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4	4

Opis: Ustawienie protokołu komunikacji dla interfejsu magistrali polowej.
Wartość: 0: Bez protokołu
4: CAN
Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:
Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Zmiana wartości działa dopiero po POWER ON.
Na parametr nie ma wpływu ustawienie nastawów fabrycznych.

p2030 Wybór protokołu interfejsu magistrali polowej / Protokół mag pol

G120C DP

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	3

Opis: Ustawienie protokołu komunikacji dla interfejsu magistrali polowej.

Wartość:
0: Bez protokołu
3: PROFIBUS

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:
Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Zmiana wartości działa dopiero po POWER ON.
Na parametr nie ma wpływu ustawienie nastawów fabrycznych.

p2030 Wybór protokołu interfejsu magistrali polowej / Protokół mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Ustawienie protokołu komunikacji dla interfejsu magistrali polowej.

Wartość:
0: Bez protokołu
1: USS
2: MODBUS

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:
Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Zmiana wartości działa dopiero po POWER ON.
Na parametr nie ma wpływu ustawienie nastawów fabrycznych.

r2032 Priorytet sterowania słowo starujące działa / Skut STW ster PC

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie skutecznego słowa sterowania 1 (STW1) napędu przy priorytecie sterowania.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	ZAŁ / WYŁ1	Tak	Nie	-
01	WP / WYŁ2	Tak	Nie	-
02	BB / WYŁ3 (AUS3)	Tak	Nie	-
03	Zwolnienie pracy	Tak	Nie	-
04	Zwolnienie generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
05	Start generatora funkcji ramp	Tak	Nie	-
06	Zwolnienie wartości zadanej prędkości	Tak	Nie	-
07	Kwitowanie błędu	Tak	Nie	-
08	Jog bit 0	Tak	Nie	3030
09	Ruch impulsowy bit 1	Tak	Nie	3030
10	Sterowanie przez PLC	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Uwaga: Priorytet sterowania oddziaływuje tylko na słowo sterowania 1 i wartość zadaną prędkości obrotowej 1, Inne słowa sterowania/wartości zadane są przesyłane z urządzenia automatyki.

Wskazówka: WP: Warunek pracy

p2037 PROFIdrive STW1.10 = 0 mode / PD STW1.10=0

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Ustawienie trybu przetwarzania dla PROFIdrive STW1.10 "Sterowanie przez PLC".

W pierwszym odbieranym słowie (PZD1) z reguły odbierane jest słowo sterowania 1 (zgodnie z profilem PROFIdrive). Zachowanie STW1.10 = 0 odpowiada profilowi PROFIdrive. Dla innych zastosowań zachowanie to można dopasować przy użyciu tego parametru.

Wartość:
0: Zamrożenie wartośc zadanych i kontynuacja przetwarzania ZŻ
1: Zamrożenie wartości zadanych i znaku życia
2: Wartości zadane nie są zamrażane

Wskazówka: Jeśli przez PZD1 nie jest przesyłane STW1 zgodnie z PROFIdrive (z bitem 10 "sterowanie przez PLC"), to należy ustawić p2037 = 2.

p2038 PROFIdrive STW/ZSW interface mode / PD tryb IF STW/ZSW

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Ustawienie trybu interfejsu słów sterowania i słów stanu PROFIdrive.

Przy wyborze telegramu przez p0922 (p2079) poprzez ten parametr wpływa się na przypisanie bitów w słowach sterowania i stanu.

Wartość:
0: SINAMICS
2: VIK-NAMUR

Zależność: Patrz również: p0922, p2079

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

Wskazówka: - For p0922 (p2079) = 1, 350 ... 999, p2038 is automatically set to 0.

- For p0922 (p2079) = 20, p2038 is automatically set to 2.

It is not then possible to change p2038.

p2039 Wybór interfejsu monitora debugowania / Wybór mon debug

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: The serial interface for the debug monitor is COM1 (commissioning interface, RS232) or COM2 (fieldbus interface, RS485).

Value = 0: De-activated

Value = 1: COM1, commissioning protocol is de-activated

Value = 2: COM2, field bus is de-activated

Value = 3: Reserved

Wskazówka: Value = 2 is only possible for Control Units with RS485 as a field bus interface.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2040 Czas kontrolny magistrali polowej / t_kontr mag pol

G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	1999999 [ms]	100 [ms]

Opis: Ustawia czas kontrolny dla monitorowania danych procesowych odbieranych przez interfejs magistrali polowej.
Jeśli w trakcie tego czasu nie zostaną odebrane żadne dane procesowe, to wystawiany jest odpowiedni komunikat.

Zależność: Patrz również: F01910

Wskazówka: 0: Kontrola jest wyłączona.

p2042 PROFIBUS Ident numer / Nr ident PROFIBUS

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie numeru identyfikacyjnego PROFIBUS (PNO-ID).
SINAMICS może pracować z różnymi identyfikatorami w sieci PROFIBUS. Umożliwia to zastosowanie niezależnego od urządzenia pliku PROFIBUS GSD (np. PROFIdrive VIK-NAMUR z numerem identyfikacyjnym 3AA0 hex).

Wartość:
0: SINAMICS
1: VIK-NAMUR

Uwaga: For p0014 = 1, the following applies:
After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

Wskazówka: Każda zmiana staje się skuteczna dopiero po POWER ON.

r2043.0...2 BO: PROFIdrive PZD state / PD PZD state

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie stanu PROFIdrive PZD.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Wartość zadana brak	Tak	Nie	-
02	Magistrala polowa pracuje	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: p2044

Wskazówka: Przy zastosowaniu sygnału "Zanik wartości zadanej" można kontrolować magistralę i specyficznie dla aplikacji reagować na zanik wartości zadanych.

p2044 PROFIdrive fault delay / PD fault delay

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [s]	100 [s]	0 [s]

Opis: Ustawia czas opóźnienia do wyzwolenia błędu F01910 po zaniku wartości zadanej.
Czas aż do wyzwolenia błędu może być wykorzystany przez aplikację. W ten sposób można reagować na zanik przy pracującym napędzie (np. wycofanie bezpieczeństwa).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r2043
Patrz również: F01910

p2047 PROFIBUS dodatkowy czas kontrolny / PB dod t_kontr

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

Opis: Ustawia dodatkowy czas kontrolny dla monitorowania danych procesowych odbieranych przez PROFIBUS.
Dodatkowy czas kontrolny umożliwia kompensację krótkotrwałych błędów magistrali.
Jeśli w trakcie tego czasu nie zostaną odebrane żadne dane procesowe, to wystawiany jest odpowiedni komunikat.

Zależność: Patrz również: F01910

Wskazówka: Dla stanu STOP kontrolera dodatkowy czas kontrolny nie jest skuteczny.

r2050[0...7] CO: PROFIBUS PZD receive word / PZD recv word

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** 4000H **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Connector output to interconnect PZD (setpoints) with word format received from the fieldbus master.

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

p2051[0...7] CI: PROFIdrive PZD send word / PZD send word

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** 4000H **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Selects the PZD (actual values) with word format to be sent to the fieldbus master.

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2051[0...7] CI: PROFIdrive PZD send word / PZD send word

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Integer16

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** 4000H | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2089[0] [1] 63[0] [2...7] 0

Opis: Selects the PZD (actual values) with word format to be sent to the fieldbus master.

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

r2053[0...7] PROFIdrive diagnostics send PZD word / Diag send word

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the PZD (actual values) with word format sent to the fieldbus master.

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2054 Stan PROFIBUS / Stan PB

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4	-

Opis: Wskazanie stanu dla interfejsu PROFIBUS.

Wartość:
0: WYŁ
1: Brak połączenia (szukanie szybkości transmisji)
2: Połączenie OK (szybkość transmisji znaleziona)
3: Cykliczne połączenie z Master (Data Exchange)
4: Cykliczne dane OK

r2055[0...2] PROFIBUS diagnoza standard / Standard diag PB

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie diagnostyczne dla interfejsu PROFIBUS.

Indeks:
[0] = Master adres magistrali
[1] = Master wejście długość całkowita bajtów
[2] = Master wyjście długość całkowita bajtów

r2074[0...7] PROFIdrive diagnostics bus address PZD receive / Diag addr recv

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie adresu PROFIBUS nadawcy, od którego odbierana jest dana procesowa (PZD).

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Wskazówka: Value range:
0 - 125: Bus address of the sender
255: Not assigned

r2075[0...7] PROFIdrive diagnostics telegram offset PZD receive / Diag offs recv

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie offsetu bajtu PZD w telegramie odbiorczym PROFIdrive (wyjście kontrolera).

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Wskazówka: Value range:
0 - 242: Byte offset
65535: not assigned

r2076[0...7] PROFIdrive diagnostics telegram offset PZD send / Diag offs send

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie offsetu bajtu PZD w telegramie nadawczym PROFIdrive (wejście kontrolera).

Indeks: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8

Wskazówka: Value range:
0 - 242: Byte offset
65535: not assigned

r2077[0...15] PROFIBUS diagnoza adresów ruchu poprzecznego / Diag PB adr poprz

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie adresów uczestników slave, z którymi zaprojektowane jest połączenie przez wymianę poprzeczną PROFIBUS.

p2079 PROFIdrive PZD telegram selection extended / PD PZD tel ext

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	999	1

Opis: Ustawienie telegramu nadawania i odbioru.

W odróżnieniu do p0922 przy użyciu p2079 można ustawić telegram i następnie go rozszerzyć.

Przy p0922 < 999 obowiązuje:

p2079 ma jednakową wartość i jest zablokowany. Wszystkie zawarte w telegramie połączenia i rozszerzenia są zablokowane.

Przy p0922 = 999 obowiązuje:

p2079 może być dowolnie ustawiony. Jesli zostanie ustawione również p2079 = 999, to można ustawiać wszystkie połączenia.

Przy p0922 = 999 und p2079 < 999 obowiązuje:

Połączenia zawarte w telegramie są zablokowane. Telegram może być jednak rozszerzany.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:
1: Standard telegram 1, PZD-2/2
20: Standard telegram 20, PZD-2/6
350: SIEMENS telegram 350, PZD-4/4
352: SIEMENS telegram 352, PZD-6/6
353: SIEMENS telegram 353, PZD-2/2, PKW-4/4
354: SIEMENS telegram 354, PZD-6/6, PKW-4/4
999: Free telegram configuration with BICO

Zależność: Patrz również: p0922

p2080[0...15] BI: Przetwornik binektor/konektor słowo stanu 1 / Bin/kon ZSW1

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Wybiera bity, które mają być wysyłane do kontrolera PROFIdrive.
Pojedyncze bity są zestawione w słowie stanu 1.

Indeks:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Zależność: Patrz również: p2088, r2089

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2080[0...15] BI: Przetwornik binektor/konektor słowo stanu 1 / Bin/kon ZSW1

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 899.0
		[1] 899.1
		[2] 899.2
		[3] 2139.3
		[4] 899.4
		[5] 899.5
		[6] 899.6
		[7] 2139.7
		[8] 2197.7
		[9] 899.9
		[10] 2199.1
		[11] 1407.7
		[12] 899.12
		[13] 2135.14
		[14] 2197.3
		[15] 2135.15

Opis: Wybiera bity, które mają być wysyłane do kontrolera PROFIdrive.
Pojedyncze bity są zestawione w słowie stanu 1.

Indeks:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Zależność: Patrz również: p2088, r2089

Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.

p2088[0...4] Przetwornik binektor/konektor inwersja słowa stanu / Inw ZSW bin/kon

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Opis: Ustawienie do inwersji pojedynczych wejść binektorowych konwertera binektorowo-konektorowego.

Indeks:
[0] = Słowo stanu 1
[1] = Słowo stanu 2 (ZSW2)
[2] = Wolne słowo stanu 3
[3] = Wolne słowo stanu 4
[4] = Wolne słowo stanu 5

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Bit 0	Odwrócony	nie odwrócony	-
	01	Bit 1	Odwrócony	nie odwrócony	-
	02	Bit 2	Odwrócony	nie odwrócony	-
	03	Bit 3	Odwrócony	nie odwrócony	-
	04	Bit 4	Odwrócony	nie odwrócony	-
	05	Bit 5	Odwrócony	nie odwrócony	-
	06	Bit 6	Odwrócony	nie odwrócony	-
	07	Bit 7	Odwrócony	nie odwrócony	-
	08	Bit 8	Odwrócony	nie odwrócony	-
	09	Bit 9	Odwrócony	nie odwrócony	-
	10	Bit 10	Odwrócony	nie odwrócony	-
	11	Bit 11	Odwrócony	nie odwrócony	-
	12	Bit 12	Odwrócony	nie odwrócony	-
	13	Bit 13	Odwrócony	nie odwrócony	-
	14	Bit 14	Odwrócony	nie odwrócony	-
	15	Bit 15	Odwrócony	nie odwrócony	-

Zależność: Patrz również: p2080, r2089

p2088[0...4] Przetwornik binektor/konektor inwersja słowa stanu / Inw ZSW bin/kon

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 1010 1000 0000 0000 bin [1...4] 0000 0000 0000 0000 bin

Opis: Ustawienie do inwersji pojedynczych wejść binektorowych konwertera binektorowo-konektorowego.

Indeks:
[0] = Słowo stanu 1
[1] = Słowo stanu 2 (ZSW2)
[2] = Wolne słowo stanu 3
[3] = Wolne słowo stanu 4
[4] = Wolne słowo stanu 5

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Bit 0	Odwrócony	nie odwrócony	-
	01	Bit 1	Odwrócony	nie odwrócony	-
	02	Bit 2	Odwrócony	nie odwrócony	-
	03	Bit 3	Odwrócony	nie odwrócony	-
	04	Bit 4	Odwrócony	nie odwrócony	-
	05	Bit 5	Odwrócony	nie odwrócony	-
	06	Bit 6	Odwrócony	nie odwrócony	-
	07	Bit 7	Odwrócony	nie odwrócony	-
	08	Bit 8	Odwrócony	nie odwrócony	-
	09	Bit 9	Odwrócony	nie odwrócony	-
	10	Bit 10	Odwrócony	nie odwrócony	-
	11	Bit 11	Odwrócony	nie odwrócony	-
	12	Bit 12	Odwrócony	nie odwrócony	-
	13	Bit 13	Odwrócony	nie odwrócony	-
	14	Bit 14	Odwrócony	nie odwrócony	-
	15	Bit 15	Odwrócony	nie odwrócony	-

Zależność: Patrz również: p2080, r2089

r2089[0...4] CO: Przetwornik binektor/konektor wysyłanie słowa stanu / Wys ZSW bin/kon

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście konektorowe do połączenia słów stanu do wysyłanego słowa PZD.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Indeks: [0] = Słowo stanu 1
[1] = Słowo stanu 2 (ZSW2)
[2] = Wolne słowo stanu 3
[3] = Wolne słowo stanu 4
[4] = Wolne słowo stanu 5

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

Zależność: Patrz również: p2051, p2080

r2090.0...15 BO: PROFIdrive PZD1 receive bit-serial / PZD1 recv bitw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego połączenia słowa PZD1 (normalnie słowo sterowania 1) odbieranego od kontrolera PROFINET.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

r2091.0...15 BO: PROFIdrive PZD2 receive bit-serial / PZD2 recv bitw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego połączenia słowa PZD2 odbieranego od kontrolera PROFINET.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
	01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
	02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
	03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
	04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
	05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
	06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
	07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
	08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
	09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
	10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
	11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
	12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
	13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
	14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
	15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

r2092.0...15 BO: PROFIdrive PZD3 receive bit-serial / PZD3 recv bitw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego połączenia słowa PZD3 odbieranego od kontrolera PROFINET.

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
	01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
	02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
	03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
	04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
	05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
	06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
	07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
	08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
	09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
	10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
	11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
	12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
	13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
	14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
	15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

r2093.0...15 BO: PROFIdrive PZD4 receive bit-serial / PZD4 recv bitw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego połączenia słowa PZD4 (normalnie słowo sterowania 2) odbieranego od kontrolera PROFINET.

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
	01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
	02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
	03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
	04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
	05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

r2094.0...15 BO: Wyjście binektorowe przetwornika konektor-binektor / Wyjście kon/bin

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego dalszego łączenia słów PZD odbieranych od kontrolera PROFIdrive.
Wybór PZD następuje przez p2099[0].

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-
12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

r2095.0...15 BO: Wyjście binektorowe przetwornika konektor-binektor / Wyjście kon/bin

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyjście binektorowe do bitowego łączenia słów PZD odbieranych od kontrolera PROFIdrive.
Wybór PZD następuje przez p2099[1].

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Bit 0	ZAŁ	WYŁ	-
01	Bit 1	ZAŁ	WYŁ	-
02	Bit 2	ZAŁ	WYŁ	-
03	Bit 3	ZAŁ	WYŁ	-
04	Bit 4	ZAŁ	WYŁ	-
05	Bit 5	ZAŁ	WYŁ	-
06	Bit 6	ZAŁ	WYŁ	-
07	Bit 7	ZAŁ	WYŁ	-
08	Bit 8	ZAŁ	WYŁ	-
09	Bit 9	ZAŁ	WYŁ	-
10	Bit 10	ZAŁ	WYŁ	-
11	Bit 11	ZAŁ	WYŁ	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

12	Bit 12	ZAŁ	WYŁ	-
13	Bit 13	ZAŁ	WYŁ	-
14	Bit 14	ZAŁ	WYŁ	-
15	Bit 15	ZAŁ	WYŁ	-

p2100[0...19] Ustawienie numeru błędu dla reakcji na błąd / Nr F reakcja na F

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Wybór błędów, dla których ma być zmieniona reakcja na błąd.

Zależność: Wybór błędu i ustawienie pożądanej reakcji na błąd następuje w tym samym indeksie.
Patrz również: p2101

Uwaga: Przeparametryzowanie reakcji na błąd nie jest możliwe w następujących przypadkach:
- Przy nieistniejącym numerze błędu.
- Typ komunikatu nie jest "błędem" (F).
- Przy występowaniu błędu.

p2101[0...19] Ustawienie reakcja na błąd / Reakcja na błąd

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	6	0

Opis: Ustawia reakcję na błąd dla wybranego błędu.

Wartość:
0: BRAK
1: WYŁ1 (AUS1)
2: WYŁ2
3: WYŁ3 (AUS3)
5: STOP2
6: Wewnętrzne zwarcie twornika / hamowanie DC

Zależność: Wybór błędu i ustawienie pożądanej reakcji na błąd następuje w tym samym indeksie.
Patrz również: p2100

Uwaga: Przeparametryzowanie reakcji na błąd nie jest możliwe dla występującego błędu.

Wskazówka: The fault response can only be changed for faults with the appropriate identification.
Example:
F12345 and fault response = NONE (OFF1, OFF2)
--> The fault response NONE can be changed to OFF1 or OFF2.
Re value = 1 (OFF1):
Braking along the ramp-function generator down ramp followed by a pulse inhibit.
Re value = 2 (OFF2):
Internal/external pulse inhibit.
Re value = 3 (OFF3):
Braking along the OFF3 down ramp followed by a pulse inhibit.
Re value = 5 (STOP2):
n_set = 0
Re value = 6 (armature short-circuit, internal/DC braking):
This value can only be set for all drive data sets when p1231 = 4.
a) DC braking is not possible for synchronous motors.
b) DC braking is possible for induction motors.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2103[0...n] BI: 1. Kwitowanie błędów / 1. kwitowanie

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 722.2 [1] 0

Opis: Ustawienie pierwszego źródła sygnału dla kwitowania błędów.
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: Kwitowanie błędów jest wyzwalane przez sygnał 0/1.

p2103[0...n] BI: 1. Kwitowanie błędów / 1. kwitowanie

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 2090.7 [1] 722.2

Opis: Ustawienie pierwszego źródła sygnału dla kwitowania błędów.
Uwaga: Parametr jest ewentualnie chroniony z powodu p0922 lub p2079 i nie może być zmieniony.
Wskazówka: Kwitowanie błędów jest wyzwalane przez sygnał 0/1.

p2104[0...n] BI: 2. Kwitowanie zakłóceń / 2. kwitowanie

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawienie drugiego źródła sygnału dla kwitowania błędów.
Wskazówka: Kwitowanie błędów jest wyzwalane przez sygnał 0/1.

p2104[0...n] BI: 2. Kwitowanie zakłóceń / 2. kwitowanie

G120C DP

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	[0] 722.2 [1] 0

Opis: Ustawienie drugiego źródła sygnału dla kwitowania błędów.
Wskazówka: Kwitowanie błędów jest wyzwalane przez sygnał 0/1.

p2106[0...n] BI: Błąd zewnętrzny 1 / Błąd zew 1

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla błędu zewnętrznego 1.
Zależność: Patrz również: F07860
Wskazówka: An external fault is triggered with a 1/0 signal.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2109[0...63] Czas usunięcia błędu w milisekundach / t usun błędu w ms

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Opis: Wskazanie systemowego czasu pracy w milisekundach, w którym usunięto błąd.
Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2130, r2133, r2136
Uwaga: Czas składa się rzazem z r2136 (dni) i r2109 (milisekundy).
Wskazówka: Parametry buforowe są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Struktura bufora błędów, jak również przyporządkowanie indeksów jest przedstawione w r0945.

r2110[0...63] Numer alarmu / Numer alarmu

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Parametr ten jest identyczny z r2122.

p2111 Licznik alarmów / Licznik alarmów

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Liczba alarmów, które wystąpiły od ostatniego skasowania.
Zależność: Przez ustawienie p2111 = 0 następuje inicjalizacja poniższego:
- Wszystkie minione alarmy bufora alarmów [0...7] są transferowane do historii alarmów [8...63].
- Bufor alarmów [0...7] jest kasowany.
Patrz również: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125
Wskazówka: Przy POWER ON parametr jest kasowany do 0.

p2112[0...n] BI: Alarm zewnętrzny 1 / Alarm zew 1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1

Opis: Ustawia źródło sygnału dla błędu zewnętrznego 1.
Zależność: Patrz również: A07850
Wskazówka: Alarm zewnętrzne jest wyzwalane przez sygnał 1/0.

r2120 CO: Sum of fault and alarm buffer changes / Sum buffer changed

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the sum of all of the fault and alarm buffer changes in the drive unit.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r0944

r2122[0...63] Kod alarmu / Kod alarmu

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla numer zaistniałego alarmu.

Zależność: Patrz również: r2110, r2123, r2124, r2125, r2134

Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Struktura bufora alarmów (zasadniczo):
r2122[0], r2124[0], r2123[0], r2125[0] --> Alarm 1 (najstarsze)
. . .
r2122[7], r2124[7], r2123[7], r2125[7] --> Alarm 8 (najnowsze)
Przy pełnym buforze alarmów minione alarmy są transferowane do historii alarmów:
r2122[8], r2124[8], r2123[8], r2125[8] --> Alarm 1 (najnowsze)
. . .
r2122[63], r2124[63], r2123[63], r2125[63] --> Alarm 56 (najstarsze)

r2123[0...63] Czas wystąpienia alarmu w milisekundach / t wyst alarmu w ms

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Opis: Wyświetla systemowy czas pracy w milisekundach, w którym wystąpił alarm.

Zależność: Patrz również: r2110, r2122, r2124, r2125, r2134

Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Strukturę bufora alarmów oraz przypisanie indeksów przedstawiono w r2122.

r2124[0...63] Wartość alarmu / Wartość alarmu

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie informacji dodatkowej do zaistniałego alarmu (jako liczba całkowita).

Zależność: Patrz również: r2110, r2122, r2123, r2125, r2134

Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Strukturę bufora alarmów oraz przypisanie indeksów przedstawiono w r2122.

r2125[0...63] Czas usunięcia alarmu w milisekundach / t usun alarmu ms

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Opis: Wskazanie systemowego czasu pracy w milisekundach, w którym alarm został usunięty.

Zależność: Patrz również: r2110, r2122, r2123, r2124, r2134

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).
Strukturę bufora alarmów oraz przypisanie indeksów przedstawiono w r2122.

p2126[0...19] Ustawienie numeru błędu dla trybu kwitowania / Nr błędu tryb kwit

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Wybiera błędy, dla których ma być zmieniony tryb kwitowania.
Zależność: Wybiera błędy i ustawia pożądany trybu kwitowania realizowany w tym samym indeksie.
Patrz również: p2127
Uwaga: Przeparametryzowanie trybu kwitowania błędu nie jest możliwe w następujących przypadkach:
- Przy nieistniejącym numerze błędu.
- Typ komunikatu nie jest "błędem" (F).
- Przy występowaniu błędu.

p2127[0...19] Ustawienie trybu kwitowania / Tryb kwitowania

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	2	1

Opis: Ustawienie trybu kwitowania dla wybranego błędu.
Wartość:
1: Kwitowanie tylko przez POWER ON
2: Kwitowanie NATYCHMIAST po usunięciu przyczyny błędu
Zależność: Wybiera błędy i ustawia pożądany trybu kwitowania realizowany w tym samym indeksie.
Patrz również: p2126
Uwaga: Przeparametryzowanie trybu kwitowania błędu nie jest możliwe w następujących przypadkach:
- Przy nieistniejącym numerze błędu.
- Typ komunikatu nie jest "błędem" (F).
- Przy występowaniu błędu.

Wskazówka: Tryb kwitowania można zmieniać tylko dla błędów z odpowiednim oznaczeniem.
Przykład:
F12345 i tryb kwitowania = NATYCHMIAST (POWER ON)
--> Tryb kwitowania można zmienić z NATYCHMIAST na POWER ON.

p2128[0...15] Wybór kodu błędu/alarmu dla wyzwalania (trigger) / Wyzwal komunikatu

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Wybór błędów lub alarmów, które można wykorzystać do wyzwalania.
Zależność: Patrz również: r2129

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2129.0...15 CO/BO: Słowo wyzwalania dla błędów i alarmów / Słowo wyzwalania

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Sygnał wyzwalający dla wybranych błędów i alarmów.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Sygnał wyzwalający p2128[0]	ZAŁ	WYŁ	-
01	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[1]	ZAŁ	WYŁ	-
02	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[2]	ZAŁ	WYŁ	-
03	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[3]	ZAŁ	WYŁ	-
04	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[4]	ZAŁ	WYŁ	-
05	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[5]	ZAŁ	WYŁ	-
06	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[6]	ZAŁ	WYŁ	-
07	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[7]	ZAŁ	WYŁ	-
08	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[8]	ZAŁ	WYŁ	-
09	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[9]	ZAŁ	WYŁ	-
10	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[10]	ZAŁ	WYŁ	-
11	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[11]	ZAŁ	WYŁ	-
12	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[12]	ZAŁ	WYŁ	-
13	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[13]	ZAŁ	WYŁ	-
14	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[14]	ZAŁ	WYŁ	-
15	sygnał wyzwalania (Triggersignal) p2128[15]	ZAŁ	WYŁ	-

Zależność: Jeśli wystąpi jeden z błędów lub alarmów wybranych w p2128[n], to ustawiany jest poszczególny bit tego wyjścia binektorowego.

Patrz również: p2128

Wskazówka: CO: r2129 = 0 --> Nie wystąpił żaden z wybranych komunikatów.

CO: r2129 > 0 --> Wystąpił przynajmniej jeden z wybranych komunikatów.

r2130[0...63] Czas wystąpienia błędu w dniach / t wyst błędu dni

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla systemowy czas pracy w dniach, w którym wystąpił błąd.

Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2133, r2136

Uwaga: The time comprises r2130 (days) and r0948 (milliseconds).

The value displayed in p2130 refers to 01.01.1970.

Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2133[0...63] Wartość błędu dla wartości zmiennoprzecinkowych / Wart błędu float

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla informacje dodatkowe do zaistniałego błędu dla wartości zmiennoprzecinkowych.
Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2136
Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).

r2134[0...63] Wartość alarmu dla wartości zmiennoprzecinkowych / Wart alarmu float

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla informacje dodatkowe do zaistniałego alarmu dla wartości zmiennoprzecinkowych.
Zależność: Patrz również: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125
Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).

r2135.12...15 CO/BO: Słowo stanu błędów/alarmów 2 / ZSW błąd/alarm 2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla drugie słowo stanu błędów i alarmów.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
12	Błąd nadmiernej temperatury silnika	Tak	Nie	-
13	Błąd przeciążenia cieplnego jednostki mocy	Tak	Nie	-
14	Alarm nadmiernej temperatury silnika	Tak	Nie	-
15	Alarm przeciążenia cieplnego jednostki mocy	Tak	Nie	-

r2136[0...63] Czas usunięcia błędu w dniach / t usun błędu dni

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla systemowy czas pracy w dniach, w którym błąd został usunięty.
Zależność: Patrz również: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133
Uwaga: Czas składa się rzazem z r2136 (dni) i r2109 (milisekundy).
Wskazówka: Parametry bufora są cyklicznie aktualizowane w tle (patrz sygnał stanu w r2139).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2138.7...15 CO/BO: Słowo sterowania błędów/alarmów / STW błąd/alarm

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo sterowania błędów i alarmów.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
07	Kwitowanie błędu	Tak	Nie	-
10	Alarm zewnętrzny 1 (A07850) występuje	Tak	Nie	-
11	Zewnętrzne ostrzeżenie 2 (A07851) działa	Tak	Nie	-
12	Zewnętrzne ostrzeżenie 3 (A07852) działa	Tak	Nie	-
13	Błąd zewnętrzny 1 (F07860) występuje	Tak	Nie	-
14	Zewnętrzne zakłócenie 2 (F07861) działa	Tak	Nie	-
15	Zewnętrzne zakłócenie 3 (F07862) działa	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: p2103, p2104, p2106, p2112

r2139.0...12 CO/BO: Słowo stanu zakłócenia/ostrzeżenia 1 / ZSW zakł/ostrz 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie pierwszego słowa stanu błędów i alarmów.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Trwa kwitowanie	Tak	Nie	-
01	Wymagane pokwitowanie	Tak	Nie	-
03	Występuje błąd	Tak	Nie	-
06	Wewnętrzny komunikat 1 działa	Tak	Nie	-
07	Występuje alarm	Tak	Nie	-
08	Wewnętrzny komunikat 2 działa	Tak	Nie	-
11	Klasa alarmu bit 0	High	Low	-
12	Klasa ostrzeżenia bit 1	High	Low	-

Wskazówka: Do bitu 03, 07:

Bity te są ustawiane, gdy wystąpi co najmniej jeden błąd/alarm. Wpis do bufora błędów/alarmów następuje z opóźnieniem. Dlatego bufor błędów/alarmów powinien być odczytywany dopiero wtedy, gdy po pojawieniu się "błąd występuje"/"alarm występuje", zostanie również rozpoznana zmiana w buforze (r0944, r9744).

Do bitu 06, 08:

Te bity stanu są używane tylko do wewnętrznych celów diagnostycznych.

Do bitu 11, 12:

Te bity stanu są używane do klasyfikacji na wewnętrzne klasy alarmów i służą wyłącznie do celów diagnostycznych przy niektórych systemach automatyzacji ze zintegrowaną funkcjonalnością SINAMICS.

r2169 CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona komunikaty / n_rzecz wygł kom

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** p2000 **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 3_1 **Wybór jednostek:** p0505

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Opis: Wskazanie wygładzonej rzeczywistej prędkości obrotowej dla komunikatów.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2197.0...13 CO/BO: Słowo stanu nadzory 1 / Sł stan kontroli 1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie pierwszego słowa stanu funkcji kontrolnych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	|n_act| <= n_min p1080	Tak	Nie	8020
01	Reserved			-
02	Reserved			-
03	n_act >= 0	Tak	Nie	8011
04	|n_act| >= n_set	Tak	Nie	8020
05	Reserved	Tak	Nie	-
06	|n_act| > n_max	Tak	Nie	8010
07	Speed setp - act val deviation in tolerance t_off	Tak	Nie	8011
08	Reserved	Tak	Nie	-
09	Reserved	Tak	Nie	-
10	Reserved	Tak	Nie	-
11	Output load is not present	Tak	Nie	8020
12	|n_act| > n_max (delayed)	Tak	Nie	8021
13	|n_act| > n_max error	Tak	Nie	-

Uwaga: Re bit 06:

When the overspeed is reached, this bit is set and F07901 output immediately following this. The bit is canceled again as soon as the next pulse inhibit is present.

Wskazówka: Re bit 00:

The threshold value is set in p1080.

Re bit 03:

1 signal direction of rotation positive.

0 signal: direction of rotation negative.

Re bit 04:

The threshold value is set in r1119.

r2198.0...13 CO/BO: Słowo stanu nadzory 2 / ZSW kontroli 2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla drugie słowo stanu funkcji kontrolnych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Reserved	Tak	Nie	-
01	Reserved	Tak	Nie	-
02	Reserved	Tak	Nie	-
03	Reserved	Tak	Nie	-
04	Reserved	Tak	Nie	-
05	n_set > 0	Tak	Nie	8011
06	Motor stalled	Tak	Nie	8012
07	Motor stalled	Tak	Nie	8012
08	Reserved	Tak	Nie	-
09	Reserved	Tak	Nie	-
10	Reserved	Tak	Nie	-
11	Reserved	Tak	Nie	-
12	Reserved	Tak	Nie	-
13	Reserved	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2199.0...11 CO/BO: Słowo stanu nadzory 3 / Sł stan kontroli 3

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla trzecie słowo stanu funkcji kontrolnych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Reserved	Tak	Nie	-
01	f or n comparison value reached or exceeded	Tak	Nie	8010
04	Speed setp - act val deviation in tolerance t_on	Tak	Nie	8011
05	Ramp-up/ramp-down completed	Tak	Nie	8011
11	Reserved	Tak	Nie	-

p2200[0...n] BI: Zwolnienie regulatora technologicznego / Zwol reg tech

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do załączenia/wyłączenia regulatora technologicznego.
Regulator technologiczny jest załączany przez sygnał 1.

p2201[0...n] CO: Regulator technologiczny, stała wartość 1 / Reg_tech w zad 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	10.00 [%]

Opis: Ustawia stałą wartość 1 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2202[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 2 / St w zad r tech 2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	20.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 2 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2203[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 3 / St w zad r tech 3

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	30.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 3 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2204[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 4 / St w zad r tech 4

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	40.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 4 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2205[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 5 / St w zad r tech 5

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	50.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 5 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2206[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 6 / St w zad r tech 6

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	60.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 6 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2207[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 7 / St w zad r tech 7

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	70.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 7 regulatora technologicznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2208[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 8 / St w zad r tech 8

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	80.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 8 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2209[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 9 / St w zad r tech 9

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	90.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 9 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2210[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 10 / St w zad r tech 10

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 10 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2211[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 11 / St w zad r tech 11

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	110.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 11 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2212[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 12 / St w zad r tech 12

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	120.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 12 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2213[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 13 / St w zad r tech 13

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	130.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 13 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2214[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 14 / St w zad r tech 14

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	140.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 14 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2215[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 15 / St w zad r tech 15

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	150.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości dla stałej wartości 15 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229
Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

p2216[0...n] Metoda wyboru stałej wartości regulatora technologicznego / Reg_tech wyb wart

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	2	1

Opis: Wybór metody, przy pomocy której mogą być wybierane stałe wartości zadane.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość: 1: Bezpośredni wybór stałej wartości
2: Binarny wybór stałej wartości

p2220[0...n] BI: Regulator technologiczny, wybór stałej wartości bit 0 / Reg_tech wyb bit 0

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2221, p2222, p2223

p2221[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 1 / R tech wyb bit 1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2222, p2223

p2222[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 2 / R tech wyb bit 2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2223

p2223[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 3 / R tech wyb bit 3

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do wyboru stałej wartości regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2220, p2221, p2222

r2224 CO: Regulator technologiczny, stała wartość skuteczna / Reg_tech st w skut

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wybranej i skutecznej wartości stałej regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: r2229

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2225.0 CO/BO: Słowo stanu wyboru stałej wartości regulatora technologicznego / Reg_tech ZSW st w

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu dla wyboru stałej wartości zadanej regulatora technologicznego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Regulator technologiczny, stała wartość wybrana	Tak	Nie	7950, 7951

r2229 Regulator technologiczny, numer aktualny / Reg_tech nr akt

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie numeru wybranej stałej wartości zadanej regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: r2224

p2230[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika konfiguracja / RTechh konig Mop

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 0100 bin

Opis: Ustawienie konfiguracji dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Zapisywanie aktywne	Tak	Nie	-
02	Zaokrąglenie początkowe aktywne	Tak	Nie	-
03	Nie nietrwałe zapisywanie aktywne przy p2230.0 = 1	Tak	Nie	-
04	Generatorfunkcji ramp zawsze aktywny	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r2231, p2240

Uwaga: For p0014 = 1, the following applies:

After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

Wskazówka: Do bitu 00:

0: Wartość zadana dla motopotencjometru nie jest zapamiętywana i jest podawana po ZAŁ przez p2240.

1: Wartość zadana dla motopotencjometru jest zapamiętywana i jest podawana po ZAŁ przez r2231. W celu nieulotnego zapamiętywania należy ustawić bit 03 = 1.

Do bitu 02:

0: Bez zaokrąglania początkowego.

1: Z zaokrąglaniem początkowym.

Ustawiony czas przyspieszania hamowania jest odpowiednio przekraczany. Dzięki początkowemu zaokrąglaniu możliwe jest delikatne zadawanie małych zmian (postępowa reakcja na naciskanie przycisków). Zryw dla zaokrąglania początkowego jest niezależny od czasu przyspieszania i zależy tylko od ustawionej wartości maksymalnej (p2237).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Jest on obliczany następująco:

r = 0.0001 x max(p2237, |p2238|) [%] / 0.13^2 [s^2]

Zryw działa aż do osiągnięcia maksymalnego przyspieszenia (a_max = p2237 [%] / p2247 [s] lub a_max = p2238 [%] / p2248 [s]), po czym napęd kontynuuje pracę ze stałym przyspieszeniem. Im wyższe jest przyspieszenie maksymalne (im niższy p2247), tym więcej wydłuża się rzeczywisty czas przyspieszania w stosunku do ustawionego czasu rampy przyspieszania.

Do bitu 03:

0: Nieulotne zapamiętywanie deaktywowane.

1: Wartość zadana dla motopotencjometru jest zapamiętywana nieulotnie (przy p2230.0 = 1).

Do bitu 04:

Gdy bit jest ustawiony, to generator funkcji ramp jest obliczany niezależnie od zwolnienia impulsów. Aktualna wartość wyjściowa motopotencjometru jest dostępna zawsze w r2250.

r2231 Pamięć wart. zad. motopotencjometru reg. technologicznego / RTechh pamięć Mop

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 9_1 | **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wyświetla pamięć wartości zadanej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Przy p2230.0 = 1 ostatnio zapamiętana wartość zadana jest podawana po ZAŁ.

Zależność: Patrz również: p2230

p2235[0...n] BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana wyższa / RTechh Mop wyżej

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zwiększania wartości zadanej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Zmiana wartości zadanej (CO: r2250) zależy od ustawionego czasu przyspieszania (p2247) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p2235).

Zależność: Patrz również: p2236

p2236[0...n] BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana niżej / RTechh Mop niżej

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału do ciągłego zmniejszania wartości zadanej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Zmiana wartości zadanej (CO: r2250) zależy od ustawionego czasu hamowania (p2248) i czasu trwania przyłożonego sygnału (BI: p2236).

Zależność: Patrz również: p2235

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2237[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość maksymalna / RTechh max Mop

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości maksymalnej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2238

p2238[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość minimalna / RTechh min Mop

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	-100.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości minimalnej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2237

p2240[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość startowa / RTechh start Mop

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawienie wartości początkowej dla motopotencjometru regulatora technologicznego.
Przy p2230.0 = 0 ta wartość zadana jest podawana po ZAŁ.
Zależność: Patrz również: p2230

r2245 CO: Wart. zad. przed GFR motopotencjometru reg. technologicznego / RTechh Mop prz GFR

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie skutecznej wartości zadanej przed wewnętrznym generatorem funkcji ramp dla motopotencjometru regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: r2250

p2247[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika czas rozbiegu / RTechh t_prz Mop

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [s]	1000.0 [s]	10.0 [s]

Opis: Ustawienie czasu przyspieszania wewnętrznego generatora funkcji ramp dla motopotencjometru regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2248
Wskazówka: Czas ten odnosi się do 100 %.
Czas przyspieszania wydłuża się odpowiednio przy uaktywnionym zaokrąglaniu początkowym (p2230.2 = 1).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2248[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika czas zwalniania / RTechh t_ham Mop

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.0 [s]	1000.0 [s]	10.0 [s]

Opis: Ustawienie czasu hamowania wewnętrznego generatora funkcji ramp dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2247

Wskazówka: Czas ten odnosi się do 100 %.

Czas hamowania wydłuża się odpowiednio przy uaktywnionym zaokrąglaniu początkowym (p2230.2 = 1).

r2250 CO: Wart. zad. po GFR motopotencjometru reg. technologicznego / RTechh Mop po GFR

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie skutecznej wartości zadanej po wewnętrznym generatorze funkcji ramp dla motopotencjometru regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: r2245

p2251 Technology controller mode / Tec_ctrl mode

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Sets the mode for using the technology controller output.

Wartość:
0: Technology controller as main speed setpoint
1: Technology controller as supplementary speed setpoint

Zależność: p2251 = 0, 1 is only effective if the enable signal of the technology controller is interconnected (p2200 > 0).

p2253[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 1 / RTechh wart zad 1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wartości zadanej 1 regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2254, p2255

p2254[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 2 / R_tech wart zad 2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawienie źródła sygnału dla wartości zadanej 2 regulatora technologicznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p2253, p2256

p2255 Regulator technologii wartość zadana 1 skalowanie / RTechh skal w zad1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla wartości zadanej 1 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2253

p2256 Regulator technologii wartość zadana 2 skalowanie / R_tech skal w zad2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla wartości zadanej 2 regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2254

p2257 Regulator technologii czas rozbiegu / RTechh t_przysp

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [s]	650.00 [s]	1.00 [s]

Opis: Ustawienie czasu przyspieszania regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2258
Wskazówka: Czas przyspieszania odnosi się do 100 %.

p2258 Regulator technologii czas zwalniania / RTechh t_ham

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [s]	650.00 [s]	1.00 [s]

Opis: Ustawienie czasu hamowania regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2257
Wskazówka: Czas hamowania odnosi się do 100 %.

r2260 CO: Regulator technologii wartość zadana za generatorem funkcji / RTechh zad po GFR

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wartości zadanej po generatorze funkcji ramp regulatora technologicznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2261 Regulator technologii filtr wartości zadanej stała czasowa / RTechh T w zad

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie stałej czasowej dla filtra wartości zadanej (PT1) regulatora technologicznego.

p2263 Regulator technologii typ / Typ reg technol

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie typu regulatora technologicznego.

Wartość:
0: Składowa D w sygnale wartości rzeczywistej
1: Składowa D w sygnale błędu

p2264[0...n] CI: Regulator technologii wartość rzeczywista / RTechh wart rzecz

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.

p2265 Regulator technologii filtr wartości rzeczywistej stała czasowa / RTechh T rzecz

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie stałej czasowej dla filtra wartości rzeczywistej (PT1) regulatora technologicznego.

r2266 CO: Regulator technologii wartość rzeczywista za filtrem / RTechh rzecz p fil

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie wygładzonej wartości rzeczywistej po filtrze (PT1) regulatora technologicznego.

p2267 Górna granica wartości rzeczywistej regulatora technologicznego / Reg_tech g gr w rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawia górną granicę dla sygnału wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p2264, p2265, p2271
Patrz również: F07426
Uwaga: Przekroczenie tej górnej granicy przez wartość rzeczywistą prowadzi do błędu F07426.

p2268 Dolna granica wartości rzeczywistej regulatora technologicznego / Reg_tech d gr w rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	-100.00 [%]

Opis: Ustawia dolną granicę dla sygnału wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2264, p2265, p2271
Patrz również: F07426
Uwaga: Przekroczenie tej dolnej granicy przez wartość rzeczywistą prowadzi do błędu F07426.

p2269 Wzmocnienie wartości rzeczywistej regulatora technologicznego / Reg_tech wzm w rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [%]	500.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Współczynnik skalujący dla wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2264, p2265, p2267, p2268, p2271
Wskazówka: Przy 100 % wartość rzeczywista pozostaje bez zmian.

p2270 Funkcja wartości rzeczywistej regulatora technologicznego / Reg_tech fun w rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Ustawienie do użycia funkcji arytmetycznej dla sygnału wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.
Wartość:
0: Brak funkcji
1: Funkcja pierwiastkowa (pierwiastek z x)
2: Funkcja kwadratowa (x * x)
3: Funkcja sześcienna (x * x * x)
Zależność: Patrz również: p2264, p2265, p2267, p2268, p2269, p2271

p2271 Inwersja wart. rzecz. regulatora technologicznego (typ czujnika) / Reg_tech inw w rz

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do inwersji sygnału wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.
Inwersja zależy od typu czujnika dla sygnału wartości rzeczywistej.
Wartość:
0: Bez inwersji
1: Inwersja sygnału wartości rzeczywistej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zachować ostrożność: Nieprawidłowy wybór inwersji wartości rzeczywistej może spowodować niestabilność i oscylacje regulacji z użyciem regulatora technologicznego!

Wskazówka: Prawidłowe ustawienie można określić następująco:
- Zablokować regulator technologiczny (p2200 = 0).
- Zwiększać prędkość silnika i mierzyć przy tym sygnał wartości rzeczywistej regulatora technologicznego.
--> Jeśli wartość rzeczywista rośnie ze wzrostem prędkości silnika, wtedy należy ustawić p2271 = 0 (brak inwersji).
--> Jeśli wartość rzeczywista maleje ze wzrostem prędkości silnika, wtedy należy ustawić p2271 = 1 (inwersja sygnału wartości rzeczywistej).

r2272 CO: Wartość rzeczywista regulatora technologicznego wyskalowana / Reg_tec w rz skal

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** PERCENT | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 | **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wyświetlenie skalowanego sygnału wartości rzeczywistej regulatora technologii.
Zależność: Patrz również: p2264, p2265, r2266, p2267, p2268, p2269, p2270, p2271

r2273 CO: Regulator technologii błąd / RTechh błąd

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** PERCENT | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: 9_1 | **Wybór jednostek:** p0595

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie błędu (uchybu regulacji) pomiędzy wartością zadaną i rzeczywistą regulatora technologicznego.
Zależność: Patrz również: p2263

p2274 Regulator technologii różniczkowanie stała czasowa / RTechh człon D T

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Opis: Ustawienie stałej czasowej dla różniczkowania (człon D) regulatora technologicznego.
Wskazówka: p2274 = 0: Różniczkowanie jest wyłączone.

p2280 Regulator technologii wzmocnienie proporcjonalne / RTechh Kp

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000	1000.000	1.000

Opis: Ustawia wzmocnienie proporcjonalne (człon P) regulatora technologicznego.
Wskazówka: p2280 = 0: Wzmocnienie proporcjonalne jest wyłączone.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2285 Regulator technologii czas nadążania / RTechh Tn

Poziom dostępu: 2 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.000 [s]	10000.000 [s]	30.000 [s]

Opis: Ustawienie czasu całkowania (człon I, stała czasowa całkowania) regulatora technologicznego.

Uwaga: Dla p2251 = 0 obowiązuje:

Gdy wyjście regulatora technologii leży w zakresie pasma ukrywania (p1091 ... p1092, p1101) albo poniżej minimalnej prędkości obrotowej (p1080), składowa całkowa regulatora jest zatrzymywana, tak że regulator wówczas przez krótki czas pracuje jako regulator P. Jest to konieczne, aby uniknąć niestabilnego zachowania się regulatora, ponieważ generator funkcji rozruchowej dla uniknięcia skoków wartości zadanej równocześnie przełącza na sparametryzowane charakterystyki rozbiegu i wytracania prędkości (p1120, p1121). Przez zmianę wartości zadanej regulatora albo przez skorzystanie ze startowej prędkości obrotowej (= prędkość minimalna) można wyjść z tego stanu albo go uniknąć.

Wskazówka: Gdy wyjście regulatora osiągnie ograniczenie, składowa I regulatora jest zatrzymywana.

p2285 = 0:

Czas całkowania jest wyłączany a składowa I regulatora jest cofana.

p2286[0...n] BI: Zatrzymanie integratora regulatora technologicznego / Reg_tech stop int

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	56.13

Opis: Ustawia źródło sygnału do zatrzymania integratora dla regulatora technologicznego.

p2289[0...n] CI: Regulator technologii sygnał sterowania wyprzedzającego / RTechh ster wstęp

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** PERCENT | **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla sygnału sterowania wstępnego regulatora technologicznego.

p2291 CO: Regulator technologii ograniczenie maksymalne / RTechh ogr max

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** PERCENT | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie ograniczenia maksymalnego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2292

Zachować ostrożność: Ograniczenie maksymalne musi być zawsze większe niż ograniczenie minimalne (p2291 > p2292).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2292 CO: Regulator technologii ograniczenie minimalne / RTechh ogr min

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawienie ograniczenia minimalnego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2291

Zachować ostrożność: Ograniczenie maksymalne musi być zawsze większe niż ograniczenie minimalne (p2291 > p2292).

p2293 Regulator technologii czas rozbiegu/zwalniania / RTechh przysp/ham

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [s]	100.00 [s]	1.00 [s]

Opis: Ustawia czas przyspieszania i hamowania dla sygnału wyjściowego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2291, p2292

Wskazówka: Czas odnosi się do ustawionych ograniczeń maksymalnych i minimalnych (p2291, p2292).

r2294 CO: Regulator technologii sygnał wyjściowy / RTechh syg wyj

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wskazanie sygnału wyjściowego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2295

p2295 CO: Regulator technologii wyjście skalowanie / RTechh skal wyj

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-100.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Opis: Ustawienie skalowania dla sygnału wyjściowego regulatora technologicznego.

p2296[0...n] CI: Regulator technologii wyjście skalowanie / RTechh skal wyj

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	2295[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla wartości skalowania regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2295

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2297[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia maksymalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s max

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1084[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla ograniczenia maksymalnego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2291

Wskazówka: In order that the output of the technology controller does not exceed the maximum speed limit, its upper limit p2297 should be connected to the actual maximum speed r1084.

In mode p2251 = 1, p2299 must also be connected to the output of the ramp-function generator r1150.

p2298[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia minimalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s min

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	1087[0]

Opis: Ustawia źródło sygnału dla ograniczenia minimalnego regulatora technologicznego.

Zależność: Patrz również: p2292

Wskazówka: If the technology controller is rotated in a negative direction in mode p2251 = 0, its lower limit p2298 should be connected to the actual minimum speed r1087.

In mode p2251 = 1, p2299 must also be connected to the output of the ramp-function generator r1150.

p2299[0...n] CI: Offset ograniczenia regulatora technologicznego / Reg_tech offs ogr

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Ustawia źródło sygnału dla offsetu ograniczenia wyjściowego regulatora technologicznego.

Wskazówka: In mode p2251 = 1, p2299 must be connected to the output of ramp-function generator r1150 so that the technology controller stops when the speed limits are reached (see also p2297, p2298).

p2302 Technology controller output signal starting value / Tec_ctr start val

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Sets the start value for the output of the technology controller.

When the technology controller is enabled (refer to p2200 and r0056.3) then its output signal (r2294) starts to run from this starting value.

Zależność: The starting value is only effective in the mode "technology controller as main speed setpoint" (p2251 = 0).

Wskazówka: If the technology controller operates on the speed/setpoint channel (p2251 = 0), then the starting value is interpreted as the starting speed and when operation is enabled, is connected to the output of the technology controller (r2294).

If fault F07426 "technology controller actual value limited" occurs while ramping up to the starting value and if the associated reaction has been set to "NONE" (see p2100, p2101), the starting value is kept as the speed setpoint instead of a switch to closed-loop control operation.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2306 Inwersja sygnału błędu regulatora technologicznego / Reg_tech inw błędu

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do inwersji sygnału błędu regulatora technologicznego.

Ustawienie zależy od rodzaju pętli sterowania.

Wartość:
0: Bez inwersji
1: Odwrócenie

Zachować ostrożność: Nieprawidłowy wybór inwersji wartości rzeczywistej może spowodować niestabilność i oscylacje regulacji z użyciem regulatora technologicznego!

Wskazówka: Prawidłowe ustawienie można określić następująco:

- Zablokować regulator technologiczny (p2200 = 0).
- Zwiększać prędkość silnika i mierzyć przy tym sygnał wartości rzeczywistej (z regulatora technologicznego).

--> Jeśli wartość rzeczywista rośnie ze wzrostem prędkości silnika, wtedy należy wyłączyć inwersję.

--> Jeśli wartość rzeczywista maleje ze wzrostem prędkości silnika, wtedy należy ustawić inwersję.

Do wartości = 0:

Napęd zmniejsza prędkość wyjściową przy wzroście wartości rzeczywistej (np. dla wentylatorów ogrzewania, pomp dopływowych, sprężarek).

Do wartości = 1:

Napęd zwiększa prędkość wyjściową przy wzroście wartości rzeczywistej (np. dla wentylatorów chłodzenia, pomp odpływowych).

r2344 CO: Technology controller last speed setpoint (smoothed) / Tec_ctrl n_setp_sm

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Displays the smoothed speed setpoint of the technology controller prior to switching to operation with fault response (see p2345).

Zależność: Patrz również: p2345

Wskazówka: The smoothing time is 10 s.

p2345 Technology controller fault response / Tech_ctrl flt resp

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	0

Opis: Sets the response of the technology controller to the occurrence of a fault F07426 (technology controller actual value limited). The fault response is executed if status bits 8 or 9 in technology controller status word r2349 are set. If both status bits are zero, a switch back to technology controller operation will follow.

Wartość:
0: Function inhibited
1: On fault: Changeover to r2344 (or p2302)
2: On fault: Changeover to p2215

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: The parameterized fault response is only effective if the technology controller mode is set to p2251 = 0 (technology controller as main setpoint).

Patrz również: p2267, p2268, r2344

Patrz również: F07426

Uwaga: Dependent upon the application, the changing over of the setpoint when fault F07426 occurs can lead to the fault condition disappearing and the re-activation of the technology controller. This can repeat itself and cause limit oscillations. In this case a suitable fault response or a different fixed setpoint 15 for the fault response p2345 = 2 should be selected.

Wskazówka: The parameterized fault response can only be achieved if the default fault response of the technology controller fault F07426 is set to "NONE" (see p2100, p2101). If a fault response other than "NONE" is entered in p2101 for F07426, p2345 must be set to zero.

If the fault occurs during ramping up to the starting setpoint p2302, this starting setpoint is retained as the final value (there is no changeover to the fault response setpoint).

r2349.0...12 CO/BO: Słowo stanu regulatora technologicznego / Reg_tech stan

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu regulatora technologicznego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Regulator technologii aktywność wyłączona	Tak	Nie	-
01	Regulator technologii ograniczony	Tak	Nie	-
02	Regulator technologii potencjometr silnika ograniczony max	Tak	Nie	-
03	Regulator technologii potencjometr silnika ogranicza min	Tak	Nie	-
04	Łączna wart. zad. regulatora technol. w kanale w. zad.	Tak	Nie	-
05	Generator funkcji ramp reg. tech. zbocznikowany w kanale w. zad.	Tak	Nie	-
06	Wartość początkowa regulatora technol. przy ograniczeniu prądu	Nie	Tak	-
08	Wartość rzecz. regulatora technologicznego przy minimum	Tak	Nie	-
09	Wartość rzecz. regulatora technologicznego przy maksimum	Tak	Nie	-
10	Wyjście regulatora technologicznego przy minimum	Tak	Nie	-
11	Wyjście regulatora technologicznego przy maksimum	Tak	Nie	-
12	Reakcja na błąd aktywna	Tak	Nie	-

p2900[0...n] CO: Stała wartość 1 [%] / Stała wart 1 [%]

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-10000.00 [%]	10000.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Ustawienie stałej wartości procentowej.

Zależność: Patrz również: p2901, p2930

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Wartość można użyć do połączenia skalowania (np. skalowanie głównej wartości zadanej).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2901[0...n] CO: Wartość stała 2 [%] / Stała wart 2 [%]

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -10000.00 [%]	**Max** 10000.00 [%]	**Ustawienie fabryczne** 0.00 [%]

Opis: Ustawienie stałej wartości procentowej.

Zależność: Patrz również: p2900, p2930

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Wartość można użyć do połączenia skalowania (np. skalowanie dodatkowej wartości zadanej).

r2902[0...14] CO: Stała wartość [%] / Stałe wartości [%]

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** PERCENT	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min - [%]	**Max** - [%]	**Ustawienie fabryczne** - [%]

Opis: Źródła sygnałów dla często używanych wartości procentowych.

Indeks:
[0] = Stała wartość +0 %
[1] = Wartość stała +5 %
[2] = Wartość stała +10 %
[3] = Wartość stała +20 %
[4] = Wartość stała +50 %
[5] = Wartość stała +100 %
[6] = Wartość stała +150 %
[7] = Wartość stała +200 %
[8] = Stała wartość -5 %
[9] = Wartość stała -10 %
[10] = Wartość stała -20 %
[11] = Wartość stała -50 %
[12] = Wartość stała -100 %
[13] = Wartość stała -150 %
[14] = Wartość stała -200 %

Zależność: Patrz również: p2900, p2901, p2930

Wskazówka: Te źródła sygnału mogą być używane np. do połączenia skalowań.

p2930[0...n] CO: Stała wartość M [Nm] / Stała wart M [Nm]

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** p2003	**Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min -100000.00 [Nm]	**Max** 100000.00 [Nm]	**Ustawienie fabryczne** 0.00 [Nm]

Opis: Ustawienie stałej wartości dla momentu obrotowego.

Zależność: Patrz również: p2900, p2901

Uwaga: Połączenie BICO do parametru, który należy do zestawu danych napędowych oddziaływuje zawsze na skuteczny zestaw danych.

Wskazówka: Wartość tą można użyć np. do połączenia momentu dodatkowego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r3113.0...15 CO/BO: NAMUR lista bitów komunikatów / Lista bitowa NAMUR

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie stanu listwy bitowej komunikatów NAMUR.

Błędy i alarmy są przyporządkowane do odpowiednich klas komunikatów i wpływają na określony bit komunikatu.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Błąd elektroniki danych przekształtnika/błąd programowy	Tak	Nie	-
01	Błąd sieci zasilającej	Tak	Nie	-
02	Przepięcie w obwodzie DC	Tak	Nie	-
03	Błąd energoelektroniki przekształtnika	Tak	Nie	-
04	Nadmierna temperatura prostownika	Tak	Nie	-
05	Zwarcie doziemne	Tak	Nie	-
06	Przeciążenie silnika	Tak	Nie	-
07	Błąd magistrali	Tak	Nie	-
08	Zewnętrzne wyłączenie bezpieczeństwa	Tak	Nie	-
10	Wewnętrzny błąd komunikacji	Tak	Nie	-
11	Błąd zasilania	Tak	Nie	-
15	Inny błąd	Tak	Nie	-

p3320[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ1 %, punkt 1 / Maszyna przepł. Y1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	25.00

Opis: Moc (P) dla punktu 1 na osi Y charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3320. Jednostka: %

Zależność: Patrz również: p3321

Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.

Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3321[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ1 %, punkt 1 / Maszyna przepł. X1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	0.00

Opis: Prędkość (n) dla punktu 1 na osi X charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3321. Jednostka: %

Zależność: Patrz również: p3320

Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.

Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3322[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ2 %, punkt 2 / Maszyna przepł. Y2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	50.00

Opis: Moc (P) dla punktu 2 na osi Y charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3322. Jednostka: %

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: p3323
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3323[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ2 %, punkt 2 / Maszyna przepł. X2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	25.00

Opis: Prędkość (n) dla punktu 2 na osi X charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3323. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3322
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3324[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ3 %, punkt 3 / Maszyna przepł. Y3

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	77.00

Opis: Moc (P) dla punktu 3 na osi Y charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3324. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3325
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3325[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ3 %, punkt 3 / Maszyna przepł. X3

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	50.00

Opis: Prędkość (n) dla punktu 3 na osi X charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3325. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3324
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3326[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ4 %, punkt 4 / Maszyna przepł. Y4

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	92.00

Opis: Moc (P) dla punktu 4 na osi Y charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3326. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3327
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p3327[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ4 %, punkt 4 / Maszyna przepł. X4

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	75.00

Opis: Prędkość (n) dla punktu 4 na osi X charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3327. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3326
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3328[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ5 %, punkt 5 / Maszyna przepł. Y5

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	100.00

Opis: Moc (P) dla punktu 5 na osi Y charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3328. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3329
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3329[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ5 %, punkt 5 / Maszyna przepł. X5

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00	100.00	100.00

Opis: Prędkość (n) dla punktu 5 na osi X charakterystyki przepływu jest zapisywana w p3329. Jednostka: %
Zależność: Patrz również: p3328
Wskazówka: Wartością odniesienia dla mocy i prędkości obrotowej jest moc znamionowa/prędkość znamionowa.
Zaoszczędzona energia jest wyświetlana w r0041.

p3330[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 1 / 2-3-WIRE CC_1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: The function of the 2-3-WIRE Control Command 1 depends on the selected 2-3-WIRE type. It shall be predefined by p0015

p3331[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 2 / 2-3-WIRE CC_2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: The function of the 2-3-WIRE Control Command 2 depends on the selected 2-3-WIRE type. It shall be predefined by p0015

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p3332[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 3 / 2-3-WIRE CC_3

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** CDS, p0170

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: The function of the 2-3-WIRE Control Command 3 depends on the selected 2-3-WIRE type. It shall be predefined by p0015

r3333.0...3 CO/BO: 2-3-WIRE Output / 2-3-WIRE OUT

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: The output values of the 2-3-WIRE Control Command depends on the selected 2-3-WIRE type and the control command inputs. Type shall be predefined by p0015

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	2-3-Wire On	Tak	Nie	-
01	2-3-Wire Reverse	Tak	Nie	-
02	2-3-Wire On/Inverse	Tak	Nie	-
03	2-3-Wire Reverse/Inverse	Tak	Nie	-

p3334 2-3-WIRE Selection / 2-3-WIRE Sel

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4	0

Opis: Determines the 2/3-Wire type using the terminals. It shall be predefined by p0015.

Wartość:

0: No 2/3-Wire control
1: 2-Wire Forward-Backward 1
2: 2-Wire Forward-Backward 2
3: 3-Wire Enable-Forward-Backward
4: 3-Wire Enable-On-Reverse

p3856[0...n] Compound braking current / Compound I_brake

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** PERCENT **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [%]	250.00 [%]	0.00 [%]

Opis: Compound braking current is used to define the amount of DC current that is produced on stopping the motor during U/f operation to further increase the DC brake function.

Compound braking is a superimposition of the DC brake function with regenerative braking (net braking along the ramp) after OFF1 or OFF3. This permits braking with controlled motor frequency and minimum power input into the motor. Effective braking without using additional hardware components is obtained by optimizing the ramp down time and compound braking.

Zależność: The compound braking current is only activated if the DC link voltage exceeds the threshold value in r1282.

Compound braking does not operate:

- when DC braking is active (refer to p1230, r1239)
- as long as the motor is not magnetized (e.g. for flying restart)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

- for vector control (p1300 >= 20)
- for synchronous motors (p0300 = 2xx)

Zachować ostrożność: Generally, increasing the braking current improves the braking effect when stopping the motor. However, if the value is set too high, then the drive can be tripped (shut down) as a result of overcurrent or ground fault.

Recommendation: p3856 < 100 % x (r0209 - r0331) / p0305 / 2

Compound braking generates a current in the motor with a ripple manifesting the rotational frequency. The higher the braking current is set, the higher the resulting ripple, especially when the Vdc(max) control is simultaneously active (refer to to p1280).

Wskazówka: The parameter value is entered relative to the rated motor current (p0305). Compound braking is deactivated with p3856 = 0%.

r3859.0 CO/BO: Compound braking status word / Compound Br ZSW

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the status word of the compound braking.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Compound braking active	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: p3856

p3900 Zakończenie szybkiego uruchamiania / Zakończ szyb uruch

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(1) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	0

Opis: Zakończenie szybkiego uruchomienia (p0010 = 1) z automatycznym obliczeniem wszystkich parametrów wszystkich występujących zestawów danych napędowych, które zależą od wpisów dokonanych podczas szybkiego uruchomienia.

p3900 = 1 zawiera początkowo reset parametrów (ustawienie fabryczne tak samo, jak p0970 = 1) dla wszystkich parametrów obiektu napędowego, jednakże bez nadpisywania wpisów dokonanych podczas szybkiego uruchomienia.

Ponownie tworzone są połączenia wyboru telegramu PROFIBUS PZD (p0922) i połączenia przez p15 i p1500 oraz obliczane są wszystkie zależne parametry silnika, sterowania i regulacji (odpowiednio do p0340 = 1).

p3900 = 2 zawiera ponowne utworzenie połączeń wyboru telegramu PROFIBUS PZD (p0922) i połączeń przez p15 i p1500, jak również obliczenia odpowiednio do p0340 = 1.

p3900 = 3 zawiera tylko obliczenia parametrów silnika, sterowania i regulacji odpowiednio do p0340 = 1.

Wartość:

0: Brak szybkiej parametryzacji
1: Szybka parametryzacja po zresetowaniu parametrów
2: Szybka parametryzacja (tylko) dla parametrów BICO i silnika
3: Szybka parametryzacja (tylko) dla parametrów silnika

Uwaga: Po zmianie wartości dalsza zmiana parametrów jest zablokowana i w r3996 jest sygnalizowany status. Zmiana jest ponownie możliwa przy r3996 = 0.

Wskazówka: Na zakończenie obliczeń p3900 i p0010 automatycznie kasowane są na wartość0.

Przy obliczaniu parametrów silnika, sterowania i regulacji (patrz p0340 = 1) nie są nadpisywane parametry związane z wybranym silnikiem katalogowym Siemensa.

Jeśli nie został wybrany żaden silnik katalogowy (patrz p0300), to następujące parametry są jeszcze kasowane przez p3900 > 0, aby zapewnić stan, jak przy pierwszym uruchomieniu:

przy silnikach asynchronicznych p0320, p0352, p0362 ... p0369, p0604, p0605.

przy silnikach synchronicznych p0352, p0604, p0605.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r3925[0...n] Wskazanie końcowe identyfikacji / Wskaz końc ident

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Przedstawienie wykonanych kroków uruchomienia.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Parametry silnika/regulacji obliczone (p0340 = 1, p3900 > 0)	Tak	Nie	-
02	Identyfikacja danych silnika na postoju wykonana (p1910 = 1)	Tak	Nie	-
03	Pomiar obrotowy wykonany (p1960 = 1, 2)	Tak	Nie	-
15	Parametry schematu zastępczego silnika zmienione	zmieniony	Niezmieniony	-

Wskazówka: Poszczególne bity są ustawiane tylko wtedy, gdy odpowiednia akcja została zainicjowana lub pomyślnie zakończona.

Przy zmianie parametrów z tabliczki znamionowej silnika wskazanie końcowe jest kasowane.

Przy ustawieniu poszczególnych bitów każdorazowo kasowane są wszystkie starsze bity.

r3926[0...n] Alternating voltage generation base voltage amplitude / Alt U_gen U_base

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** MDS

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [V]	- [V]	- [V]

Opis: Displays the base voltage of the alternating voltage for the last motor data identification.

0: No alternating voltages, function de-activated.

Otherwise: Base voltage for alternating current generation in volts.

r3927[0...n] Identyfikacja danych silnika słowo sterujące / Sł ster IDsil

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Pomyślnie zakończone składniki ostatnio wykonanej identyfikacji danych silnika.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Oszacowanie indukcyjności stojana, żaden pomiar	Tak	Nie	-
02	Oszacowanie stałej czasowej rotora, żaden pomiar	Tak	Nie	-
03	Oszacowanie indukcyjności rozproszenia, żaden pomiar	Tak	Nie	-
05	Określanie Tr i przetwarzanie Lsig w zakresie czasu	Tak	Nie	-
06	Aktywacja tłumienia drgań	Tak	Nie	-
07	Dektywacja rozpoznawania drgań	Tak	Nie	-
11	Deaktywacja pomiaru impulsowego Lq Ld	Tak	Nie	-
12	Deaktywacja pomiaru rezystancji rotora Rr	Tak	Nie	-
14	Dezaktywować pomiar czasu blokowania zaworów	Tak	Nie	-
15	Tylko rezystancja stojana, błąd napięcia zaworów, czas martwy	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Zależność: Patrz również: r3925

Wskazówka: Parametr jest kopią p1909.

r3928[0...n] Pomiar obrotowy konfiguracja / Pom obr konfig

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Pomyślnie zakończone elementy ostatnio wykonanego pomiaru obrotowego.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
01	Identyfikacja charakterystyki nasycenia	Tak	Nie	-
02	Identyfikacja momentu bezwładności	Tak	Nie	-
03	Obliczenie na nowo parametrów regulacji prędkości	Tak	Nie	-
04	Optymalizacja regulatora prędkości (test drgań)	Tak	Nie	-
05	Indukcyjność rozproszenia q ident. (dla adaptacji reg. prądu)	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r3925

Wskazówka: Parametr jest kopią p1959.

r3929[0...n] Motor data identification modulated voltage generation / MotID U_gen mod

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** p0340 = 1 **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** DDS, p0180

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Configuration of voltage generation for the various MotID sections in the case of the most recent successful MotID.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Wobble U_generate to determine dead-time correction	Tak	Nie	-
01	Wobble U_generate to determine stator resistance	Tak	Nie	-
02	Wobble U_generate to determine rotor time constant	Tak	Nie	-
03	Wobble U_generate to determine leakage inductance	Tak	Nie	-
04	Wobble U_generate to determine dyn. leakage inductance	Tak	Nie	-
05	Wobble U_generate to determine magnetizing inductance	Tak	Nie	-
08	Alternating U_generate to determine dead-time correction	Tak	Nie	-
09	Alternating U_generate to determine stator resistance	Tak	Nie	-
10	Alternating U_generate to determine rotor time constant	Tak	Nie	-
11	Alternating U_generate to determine leakage inductance	Tak	Nie	-
12	Alternating U_generate to determine dyn. leakage inductance	Tak	Nie	-
13	Alternating U_generate to determine magnetizing inductance	Tak	Nie	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p3950 Parametry serwisowe / Par serw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C, U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Tylko dla personelu serwisowego.

p3981 Kwitowanie błędów obiektu napędowego / Kwit błędów DO

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do kwitowania wszystkich błędów występujących na obiekcie napędowym.

Wskazówka: Do pokwitowania należy ustawić parametr z 0 na 1.

Po pokwitowaniu parametr jest automatycznie kasowany do 0.

p3985 Tryb wyboru priorytetu sterowania / Tryb wyb ster PC

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie trybu do zmiany priorytetu sterowania / trybu LOCAL.

Wartość:
0: Przełączenie priorytetu sterowania przy STW1.0 = 0
1: Przełączenie priorytetu sterowania w trakcie pracy

Niebezpieczeństwo: Przy zmianie priorytetu sterowania w trakcie pracy napęd może wykazać niepożądane zachowanie, np. przyspieszenie do innej wartości zadanej.

r3996 Stan blokady zapisu parametrów / Stan blok zap par

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie, czy zapis parametrów jest zablokowany.

r3996 = 0:

Zapis parametrów nie jest zablokowany.

0 < r3996 < 100:

Zapis parametrów jest zablokowany. Wartość wskazuje posuw obliczeń.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r7760 Status ochrony przed zapisem / Stan ochr zapisu

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla stan dla ochrony przed zapisem parametrów nastawczych.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Ochrona przed zapisem aktywna			-

Wskazówka: Ochrona przed zapisem może być aktywowana/deaktywowana przez p7760 na jednostce sterującej.

p7761 Ochrona przed zapisem / Ochr. p. zapisem

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie do aktywacji/deaktywacji ochrony przed zapisem dla parametrów nastawczych.

Wartość:
0: Nieaktywne
1: Akt.

Wskazówka: Ochrona przed zapisem nie obejmuje następujących parametrów:
- p0003 (poziom dostępu BOP)
- p0971 (zapis parametrów obiektu napędowego)
- p0977 (zapis wszystkich parametrów)
- p3950 (parametry serwisowe)
- p3981 (kwitowanie błędów obiektu napędowego)
- p7760 (parametr nastawczy ochrony przed zapisem)

r8570[0...39] Makro objektu napędowego / Makro DO

Poziom dostępu: 1 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla plik makra zapisanego w odpowiednim katalogu na karcie pamięci/pamięci urządzenia.

Zależność: Patrz również: p0015

Wskazówka: Przy wartości = 9999999 obowiązuje: Trwa jeszcze proces odczytu.

r8600 CAN Device Type / Typ urządzenia

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays all of the devices connected to the CAN bus after run-up.
r8600
= 00000000 hex: No drive recognized.
= 02010192 hex: 1 Vector drive

Wskazówka: Corresponds to the CANopen object 1000 hex.
For each detected drive, the device type is displayed in object 67FF hex.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r8601 CAN Error Register / Błąd rejestru

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla rejestr błędów dla CANopen.
Bit 0: Błąd generyczny
Sygnał 0: Nie występuje żaden błąd.
Sygnał 1: Występuje błąd generyczny.
Bit 1 ... 3: Nie obsługiwane (zawsze sygnał 0)
Bit 4: Błąd komunikacji
Sygnał 0: Nie występuje żaden komunikat w zakresie 8700 ... 8799.
Sygnał 1: Występuje co najmniej jeden komunikat (błąd lub alarm) w zakresie 8700 ... 8799.
Bit 5 ... 6: Nie obsługiwane (zawsze sygnał 0)
Bit 7: Błąd poza zakresem 8700 ... 8799
Sygnał 0: Nie występuje żaden błąd poza zakresem 8700 ... 8799.
Sygnał 1: Występuje co najmniej jeden błąd poza zakresem 8700 ... 8799.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1001 hex.

p8602 Obiekt CAN SYNC / Obiekt sync

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0080 hex

Opis: Ustawienie parametrów obiektowych SYNC dla następujących obiektów CANopen:
- 1005 hex: COB-ID

Wskazówka: SINAMICS pracuje jako odbiorca SYNC.
COB-ID: Identyfikacja obiektu CAN

p8603 CAN COB-ID Emergency Message / Wiad bezp ID COB

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie COB ID wiadomości bezpieczeństwa (telegramy błędów).
Odpowiada on obiektowi CANopen:
- 1014 hex: COB-ID

Wskazówka: Jeśli przy download zostanie załadowane 0, to automatycznie ustawia się wartość wstępna CANopen 80 hex + ID węzła.
W trybie online wartość 0 jest odrzucana, ponieważ zgodnie ze standardem CANopen nie jest dozwolony COB ID 0.
Przestawienie ID węzła przez przełącznik sprzętowy na jednostce sterującej lub przez oprogramowanie nie ma wpływu na COB-ID EMCY. Zapamiętana wartość pozostaje skuteczna.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8604[0...1] CAN Node Guarding / Ochrona node

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Ustawienie parametrów node guarding dla następujących obiektów CANopen:
- 100C hex: Guard Time
- 100D hex: Life Time Factor

Czas Life Time uzyskuje się z pomnożenia czasu Guard Time i współczynnika Life Time Factor.

Indeks: [0] = Przedział czasowy [ms] dla nowego telegramu Node Guarding
[1] = Współczynnik braku telegramów Node Guarding

Zależność: Ustawialne tylko przy heartbeat time = 0 (heartbeat jest wyłączony).
Patrz również: p8606

Wskazówka: Przy p8604[0] = 0 i/lub p8604[1] = 0 protokół node guarding nie jest przetwarzany.
Może być stosowany albo node guarding, lub heartbeat.

p8606 CAN Producer Heartbeat Time / Czas wytwarz taktu

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	65535 [ms]	0 [ms]

Opis: Ustawienie czasu [ms] do cyklicznego wysyłania telegramów heartbeat.
Najkrótszy czas cyklu wynosi 100 ms.
Przez zapisanie wartości 0 wysyłanie telegramu heartbeat jest wyłączane.

Zależność: Ustawialne tylko przy guard time = 0 (node guarding jest wyłączone).
Patrz również: p8604

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1017 hex.
Może być używany albo node guarding, albo heartbeat.

r8607[0...3] CAN Identity Object / Obiekt tożsamy

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie ogólnych informacji o urządzeniu.

Indeks: [0] = Vendor ID
[1] = Product Code
[2] = Revision number
[3] = Serial number

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1018 hex.
Do indeksu 3:
Numer seryjny SINAMICS składa się z 60 bitów. Następujące z tych bitów wyświetlane są w tym indeksie:
Bit 0 ... 19: Kolejny numer
Bit 20 ... 23: Identyfikator produkcji
- 0 hex: Rozwój
- 1 hex: Unikalny numer P1
- 2 hex: Unikalny numer P2
- 3 hex: Unikalny numer WA
- 9 hex: Wzór
- F hex: Wszystkie pozostałe

Bit 24 ... 27: Miesiąc produkcji (0 odpowiada Styczniowi, B odpowiada Grudniowi)
Bit 28 ... 31: Rok produkcji (0 odpowiada 2002)

p8608[0...1] CAN Clear Bus Off Error / Błąd wył mag

G120C CAN

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: U, T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Błąd Bus Off Error ustawia kontroler CAN w stan inicjalizacji.
Indeks 0:
Ręczny start kontrolera CAN po usunięciu przyczyny przez p8608[0] = 1
Indeks 1:
Aktywacja automatycznej funkcji startowej magistrali CAN przez p8608[1] = 1.
Kontroler CAN jest startowany automatycznie w interwałach co 2 sekundy, aż zostanie usunięta przyczyna i zostanie nawiązane połączenie CAN.

Wartość:
0: Nieaktywne
1: Start kontrolera CAN

Indeks: [0] = Funkcja startowa ręcznego kontrolera
[1] = Aktywacja funkcji startowej automatycznego kontrolera

Wskazówka: Indeks 0:
Po starcie parametr jest automatycznie kasowany do 0.

p8609[0...1] CAN Error Behaviour / Zachowanie przy bł

G120C CAN

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	2	1

Opis: Ustawienie zachowania węzłów CAN w odniesieniu do błędów komunikacji lub błędów urządzenia.

Wartość:
0: Praca wstępna
1: Bez zmian
2: Stopped

Indeks: [0] = Zachowanie się przy błędzie komunikacji
[1] = Zachowanie się przy błędzie sprzętowym

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1029 hex.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r8610[0...1] CAN First Server SDO / Pierwszy serw SDO

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie identyfikatora (client/server i server/client) kanału SDO.

Indeks: [0] = Wyświetlenie COB-ID od użytkownika do serwera
[1] = Wyświetlenie COB-ID od serwera do użytkownika

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1200 hex.

SDO: Service Data Object

p8611[0...82] CAN Pre-defined Error Field / Predef pole błędu

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF 1000 hex	0000 hex

Opis: Wyświetla predefiniowane pole błędów węzłów CAN.

Zawiera ono liczbę zaistniałych błędów, liczbę zaistniałych błędów dla każdego napędu i błędy według ich historii.

Pierwsze 16 bitów reprezentuje kod błędu CANopen, drugie 16 bitów kod błędu SINAMICS.

Indeks 1 ma taką samą strukturę, jednak w drugich 16 bitach zamiast kodu błędu SINAMICS wyświetlany jest ID obiektu napędowego.

Kod błędu CANopen:

0000 hex: Nie występuje żaden błąd

8110 hex: Występuje alarm A08751

8120 hex: Występuje alarm A08752

8130 hex: Występuje alarm A08700(F) z wartością alarmu = 2

1000 hex: Występuje błąd generyczny 1 (co najmniej jeden błąd poza zakresem 8700 ... 8799)

1001 hex: Występuje błąd generyczny 2 (co najmniej jeden alarm w zakresie 8700 ... 8799 poza A08751, A08752, A08700)

Poprzez zapis indeksu 0 na wartość 0 następuje kwitowanie wszystkich obiektów napędowych. Gdy tylko błąd zostanie pokwitowany lub alarm wyczyszczony, usuwany on jest z listy błędów.

Indeks: [0] = Liczba wszystkich błędów w urządzeniu
[1] = Najbardziej aktualny numer napędu / numer błędu
[2] = Liczba błędów napęd 1
[3] = Błąd 1/ napęd 1
[4] = Błąd 2/ napęd 1
[5] = Błąd 3/ napęd 1
[6] = Błąd 4/ napęd 1
[7] = Błąd 5/ napęd 1
[8] = Błąd 6/ napęd 1

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1003 hex.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8620 CAN Node-ID / ID węzła

G120C CAN

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	127	126

Opis: Wskazanie lub ustawienie ID węzła CAN.
ID węzła można ustawić następująco:
1) Przez przełącznik adresowy na jednostce sterującej
--> p8620 może być wtedy odczytany i wyświetla ustawiony ID węzła.
--> Zmiana jest skuteczna dopiero po POWER ON.
--> ID węzła CANopen adres i PROFIBUS są identyczne.
2) Przez p8620
--> Tylko wtedy, gdy na przełączniku adresowym ustawiony jest adres 0.
--> ID węzła jest standardowo ustawiony na 126.
--> Zmiana jest skuteczna dopiero po zapisaniu i POWER ON.

Zależność: Patrz również: r8621

Uwaga: Przy p0014 = 1 obowiązuje:
Po zmianie wartości, nie można wykonywać zmian dalszych parametrów i w r3996 wyświetlany jest status. Zmiany będą ponownie możliwe przy r3996 = 0.
Przy p0014 = 0 obowiązuje:
Zanim zmienione ustawienie będzie trwale skuteczne, konieczny jest nieulotny zapis danych z RAM do ROM. W tym celu ustawić p0971 = 1 lub p0014 = 1.

Wskazówka: Każda zmiana ID węzła będzie skuteczna dopiero po POWER ON.
Skuteczny ID węzła jest wyświetlany w r8621.
Przywrócenie ustawień fabrycznych nie wpływa na wartość tego parametru.
Niezależne od siebie ustawienie ID węzła CANopen i adresu PROFIBUS jest możliwe tylko przez p0918 i p8620 (warunek: na przełączniku adresowym ustawiony jest adres 0).

r8621 Aktywny ID węzła CAN / Aktywny ID węzła

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned8

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla aktywny ID węzła CANopen.

Zależność: Patrz również: p8620

p8622 Przepustowość CAN / Bit rate

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	7	6

Opis: Ustawia szybkość transmisji dla magistrali CAN.
Wybierane są odpowiednie timingi, które są zdefiniowane w p8623 w przynależnych podindeksach.
Przykład:
Szybkość transmisji = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> przynależny timing jest w p8623[6].

Wartość:
0: 1 MBit/s
1: 800 kBit/s
2: 500 kBit/s

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

3: 250 kBit/s
4: 125 kBit/s
5: 50 kBit/s
6: 20 kBit/s
7: 10 kBit/s

Zależność: Patrz również: p8623

Uwaga: For p0014 = 1, the following applies:

After the value has been modified, no further parameter modifications can be made and the status is shown in r3996. Modifications can be made again when r3996 = 0.

For p0014 = 0, the following applies:

Before a changed setting becomes permanently effective, a non-volatile RAM to ROM data save is required. To do this, set p0971 = 1 or p0014 = 1.

Wskazówka: Parametr nie podlega wpływowi przywracania ustawień fabrycznych.

p8623[0...7] CAN Bit Timing selection / Wybór timingu bit

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	000F 7FFF hex	[0] 1405 hex
		[1] 1605 hex
		[2] 1C05 hex
		[3] 1C0B hex
		[4] 1C17 hex
		[5] 1C3B hex
		[6] 0002 1C15 hex
		[7] 0004 1C2B hex

Opis: Ustawia timing bitów dla kontrolera C_CAN do przynależnej i ustawionej szybkości transmisji (p8622).

W p8623[0...7] bity są podzielone na następujące parametry kontrolera C_CAN:

Bit 0 ... 5: BRP (Baud Rate Prescaler)

Bit 6 ... 7: SJW (Synchronisation Jump Width)

Bit 8 ... 11: TSEG1 (Time Segment 1, przed punktem próbkowania)

Bit 12 ... 14: TSEG2 (Time Segment 2, po punkcie próbkowania)

Bit 15: Zarezerwowane

Bit 16 ... 19: BRPE (Baud Rate Prescaler Extension)

Bit 20 ... 31: Zarezerwowane

Przykład:

Szybkość transmisji = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> przynależny timing jest w p8623[6] --> 0001 2FB6

Indeks: [0] = 1 MBit/s
[1] = 800 kBit/s
[2] = 500 kBit/s
[3] = 250 kBit/s
[4] = 125 kBit/s
[5] = 50 kBit/s
[6] = 20 kBit/s
[7] = 10 kBit/s

Zależność: Patrz również: p8622

Wskazówka: Parametr nie podlega wpływowi przywracania ustawień fabrycznych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8630[0...2] Obiekty wirtualne CAN / Obiekty wirtualne

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	65535	0

Opis: Activating access to parameters via manufacturer-specific CANopen objects and setting for the subindex area (index 1) and the parameter area (index 2) when using virtual objects.

This means that it is possible to access all SINAMICS parameters via CAN.

Index 0:

0: Not possible to access virtual CANopen objects

1: Possible to access virtual CANopen objects

Index 1 (sub-index area):

0: 0 ... 255

1: 256 ... 511

2: 512 ... 767

3: 768 ... 1023

Index 2 (parameter area):

0: 1 ... 9999

1: 10000 ... 19999

2: 20000 ... 29999

3: 30000 ... 39999

Indeks: [0] = Numer obiektu napędowego
[1] = Obszar subindeksów
[2] = Obszar parametrów

p8641 CAN Abort Connection Option Code / Kod opc przerw poł

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	3	3

Opis: Ustawienie zachowania napędu w przypadku błędu komunikacji CAN.

Wartość:
0: Brak reakcji
1: WYŁ1 (AUS1)
2: WYŁ2
3: WYŁ3 (AUS3)

Zależność: Patrz również: F08700

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware / Diag sprzętu

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie rejestru kontrolera C_CAN:

Rejestr odniesiony do protokołu CAN, Message Interface Register i Message Handler Register.

Indeks: [0] = Rejestr sterujący
[1] = Rejestr stanów
[2] = Error Counter
[3] = Bit Timing Register
[4] = Interrupt Register

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

[5] = Rejestr testów
[6] = Rejestr Baud Rate Prescaler Extension
[7] = Interface 1 Command Request Register
[8] = Interface 1 Command Mask Register

Wskazówka: Opis poszczególnych rejestrów kontrolera C_CAN można znaleźć w podręczniku "C_CAN User's Manual".

p8684 Stan po rozruchu NMT CAN / Stan NMT rozruch

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
4	127	127

Opis: Ustawia stan NMT CANopen, który jest skuteczny po rozruchu.

Wartość:
4: Stopped
5: Operational
127: Praca wstępna

Zależność: Patrz również: p8685

Wskazówka: Rozruch do stanu NMT Pre-Operational odpowiada standardowi CANopen.

p8685 Stany NMT CAN / Stany NMT

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	129	127

Opis: Ustawienie i wskazanie stanu CANopen NMT.

Wartość:
0: Initializing
4: Stopped
5: Operational
127: Praca wstępna
128: Reset Node
129: Reset Communication

Wskazówka: Wartość 0 (inicjalizacja) jest tylko wyświetlana i nie może być ustawiona.

p8699 Czas kontrolny RPDO CAN / t_kontr RPDO

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0 [ms]	65535000 [ms]	0 [ms]

Opis: Sets the monitoring time to monitor the process data received via the CAN bus.
A value that is not a multiple integer of the CANopen sampling time is rounded-off.
If no process data is received within this time, fault F08702 is output.

Zależność: Patrz również: F08702

Wskazówka: 0: Kontrola jest wyłączona.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8700[0...1] CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1

G120C CAN	**Poziom dostępu:** 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
	Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
	Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
	Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
	0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
			[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1400 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8701[0...1] CAN Receive PDO 2 / Receive PDO 2

G120C CAN	**Poziom dostępu:** 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
	Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
	Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
	Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
	0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
			[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1401 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8702[0...1] CAN Receive PDO 3 / Receive PDO 3

G120C CAN	**Poziom dostępu:** 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
	Możliwość zmiany: C(3), T	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
	Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
	Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
	0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
			[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1402 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1403 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5 / Receive PDO 5

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1404 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6 / Receive PDO 6

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1405 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8706[0...1] CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1406 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8707[0...1] CAN Receive PDO 8 / Receive PDO 8

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1407 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8710[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 1 / Odwzorow RPDO 1

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1600 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8711[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 2 / Odwzorow RPDO 2

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1601 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8712[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 3 / Odwzorow RPDO 3

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1602 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8713[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 4 / Odwzorow RPDO 4

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1603 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8714[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 5 / Odwzorow RPDO 5

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1604 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8715[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 6 / Odwzorow RPDO 6

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1605 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8716[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 7 / Odwzorow RPDO 7

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1606 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

p8717[0...3] CAN mapowanie odbierania dla RPDO 8 / Odwzorow RPDO 8

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1607 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Mapowanie podrabiania nie jest obsługiwane.
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p870x jest ustawiony jako nieważny.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8720[0...4] CAN Transmit PDO 1 / Nadawanie PDO 1

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1800 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8721[0...4] CAN Transmit PDO 2 / Nadawanie PDO 2

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1801 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8722[0...4] CAN Transmit PDO 3 / Nadawanie PDO 3

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1802 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8723[0...4] CAN Transmit PDO 4 / Nadawanie PDO 4

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1803 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8724[0...4] CAN Transmit PDO 5 / Nadawanie PDO 5

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1804 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8725[0...4] CAN Transmit PDO 6 / Nadawanie PDO 6

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1805 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8726[0...4] CAN Transmit PDO 7 / Nadawanie PDO 7

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1806 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

p8727[0...4] CAN Transmit PDO 8 / Nadawanie PDO 8

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów komunikacji dla CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Indeks: [0] = COB-ID dla PDO
[1] = Typ transmisji dla PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = zarezerwowane
[4] = Timer zdarzeń (w ms)

Zależność: Ważny COB-ID może być ustawiony tylko dla istniejącego kanału.
Patrz również: p8741

Uwaga: Dla inhibit time i event timer obowiązuje:
Wartość nie będąca liczbą całkowitą z czasu próbkowania CANopen (4 ms) jest zaokrąglana.

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1807 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Można ustawiać typy transmisji 0, 1 ... F0, FE i FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8730[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 1 / Odwzorow TPDO 1

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A00 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8731[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 2 / Odwzorow TPDO 2

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A01 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8732[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 3 / Odwzorow TPDO 3

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A02 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8733[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 4 / Odwzorow TPDO 4

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A03 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8734[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 5 / Odwzorow TPDO 5

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A04 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8735[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 6 / Odwzorow TPDO 6

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A05 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8736[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 7 / Odwzorow TPDO 7

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A06 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p8737[0...3] CAN mapowanie wysyłania dla TPDO 8 / Odwzorow TPDO 8

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Ustawienie parametrów mapowania dla CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Indeks: [0] = Odwzorowany obiekt 1
[1] = Odwzorowany obiekt 2
[2] = Odwzorowany obiekt 3
[3] = Odwzorowany obiekt 4

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 1A07 hex + 40 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Parametr jest zapisywalny tylko online, gdy przynależny COB-ID w p872x jest ustawiony jako nieważny.

p8741 Potwierdzenie konfiguracji PDO CAN / Potw konfig PDO

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Acknowledges the setting of the Predefined Connection Sets (p8744).

Wartość: 0: Nieaktywne
1: Potwierdzić konfigurację

Zależność: Patrz również: p8744

p8744 CAN konfiguracja mapowania PDO / Konfig odwzor PDO

G120C CAN

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	2	2

Opis: Przełącznik wyboru dla mapowania PDO.
Ustawia mapowanie przy download lub w pracy online po potwierdzeniu przez p8741.

Wartość: 1: Predefined Connection Set
2: Dowolne odwzorowanie PDO

r8750[0...15] CAN zmapowane obiekty odbierania 16 bit / Odb PDO 16 odwzor

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla zmapowane obiekty odbioru CANopen w formacie 16-bitowym w buforze danych procesowych.
Przykład:
Jeśli np. słowo sterowania jest zmapowane w RPDO, to r8750 wskazuje pozycję słowa sterowania w buforze danych procesowych.

Indeks: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

r8751[0...15] CAN zmapowane obiekty wysyłania 16 bit / Nad PDO 16 odwzor

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wskazanie zmapowanych wysyłanych obiektów CANopen w formacie 16-bitowym w buforze danych procesowych.

Indeks:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Zależność: Patrz również: r8750

r8784 CO: CAN słowovstanu / Słowo stanu

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla słowo stanu CANopen.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Gotowy do załączenia	Tak	Nie	-
01	Gotowy do pracy	Tak	Nie	-
02	Praca zwolniona	Tak	Nie	-
03	Występuje błąd	Tak	Nie	-
04	Brak aktywnego wybiegu	Tak	Nie	-
05	Brak szybkiego zatrzymania	Tak	Nie	-
06	Blokada załączenia aktywna	Tak	Nie	-
07	Występuje alarm	Tak	Nie	-
08	Swobodnie połączalne (BI: p8785)	High	Low	-
09	Żądane sterowanie z PLC	Tak	Nie	-
10	Osiągnięto cel	Tak	Nie	-
11	Osiągnięto granicę momentu	Tak	Nie	-
12	Prędkość równo zero	Tak	Nie	-
14	Swobodnie połączalne (BI: p8786)	High	Low	-
15	Swobodnie połączalne (BI: p8787)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Corresponds to the CANopen object 6041 hex + 800 hex * x (x: Drive number 0 ... 7).

p8785 BI: CAN słowo stanu bit 8 / Słowo stanu bit 8

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Wejście binektorowe dla bitu 8 słowa stanu CANopen.

Zależność: Patrz również: r8784

p8786 BI: CAN słowo stanu bit 14 / Słowo stanu bit 14

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Wejście binektorowe dla bitu 14 słowa stanu CANopen.

Zależność: Patrz również: r8784

p8787 BI: CAN słowo stanu bit 15 / Słowo stanu bit 15

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** U32 / Binary

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0

Opis: Wejście binektorowe dla bitu 15 słowa stanu CANopen.

Zależność: Patrz również: r8784

p8790 CAN automatyczne połączenie słowa sterowania / Połącz STW auto

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: C(3), T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	1	0

Opis: Ustawienie automatycznego połączenia BICO słowa sterowania CANopen.

Wartość:
0: Brak połączenia sprzęgającego
1: Połączenie sprzęgające

Zależność: Patrz również: r2050, r2090, r2091, r2092, r2093, r8750, r8795

Wskazówka: The following BICO interconnections are automatically established if the CANopen control word is mapped at one of the locations x = 0 ... 3 in the receive process data buffer.

BI: p0840.0 = r209x.0

BI: p0844.0 = r209x.1

BI: p0848.0 = r209x.2

BI: p0852.0 = r209x.3

BI: p2103.0 = r209x.7

The write access is rejected if a CANopen control word is not mapped at one of these locations.

This also causes the project download of the commissioning software to be canceled.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r8795 CAN słowo sterowania / Słowo sterowania

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Dostęp do słowa sterowania CANopen przy pomocy transferu SDO.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	ZAŁ / WYŁ1	Tak	Nie	-
01	Nie uaktywniać wybiegu	Tak	Nie	-
02	Nie uaktywniać szybkiego zatrzymania	Tak	Nie	-
03	Zwolnienie pracy	Tak	Nie	-
07	Kwitowanie błędu	Tak	Nie	-
11	Swobodnie połączalne	High	Low	-
12	Swobodnie połączalne	High	Low	-
13	Swobodnie połączalne	High	Low	-
14	Swobodnie połączalne	High	Low	-
15	Swobodnie połączalne	High	Low	-

Zależność: Patrz również: p8790

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 6040 hex + 800 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).

r8797 CAN Target Torque / Moment docelowy

G120C CAN

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Dostęp do obiektu CANopen target torque przy pomocy transferu SDO.
Standardowo wartość jest wyświetlana w promilach (1/1000).

Wskazówka: Odpowiada obiektowi CANopen 6071 hex + 800 hex * x (x: numer napędu 0 ... 7).
Wyświetlana wartość jest obliczana następująco:
r8797 [promile] = M_zad [Nm] / p0333 [Nm] * 1000

p8991 USB memory access / USB memory

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	2	1

Opis: Selects the storage medium for access via the USB mass storage.

Wartość:
1: Memory card
2: Flash r/w internal

Wskazówka: A change only becomes effective after a POWER ON.
The parameter is not influenced by setting the factory setting.

p8999 USB functionality / USB functionality

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16

Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
1	3	3

Opis: Selecting the USB functionality.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość:
1: USS commissioning via the virtual COM port
2: Only memory access
3: USB commissioning and memory access

Wskazówka:
COMM: Commissioning.
A change only becomes effective after a POWER ON.
The parameter is not influenced by setting the factory setting.

p9400 Bezpieczne usunięcie karty pamięci / Usun karty pamięci

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	100	0

Opis:
Ustawienie i wyświetlenie przy "bezpiecznym usunięciu" karty pamięci.
Sposób postępowania:
ustawienie p9400 = 2 prowadzi do wartości = 3
--> Bezpieczne usunięcie karty pamięci jest możliwe. Po usunięciu ustawia się automatycznie wartość = 0.
ustawienie p9400 = 2 prowadzi do wartości = 100
--> Bezpieczne usunięcie karty pamięci jest niemożliwe. Usunięcie może prowadzić do zniszczenia systemu plików na karcie. Ewentualnie należy ponownie ustawić p9400 = 2.

Wartość:
0: Karta pamięci nie jest wetknięta
1: Karta pamięci jest wetknięta
2: Zażądać "bezpiecznego usunięcia" karty pamięci
3: "Bezpieczne usunięcie" możliwe
100: "Bezpieczne usunięcie" niemożliwe z powodu dostępu

Zależność:
Patrz również: r9401

Zachować ostrożność:
Usunięcie karty pamięci bez zażądania (p9400 = 2) i potwierdzenia (p9400 = 3) może prowadzić do zniszczenia systemu plików na karcie. Karta pamięci wówczas nie jest już sprawna i musi zostać naprawiona.

Wskazówka:
Status przy "bezpiecznym usunięciu" karty pamięci jest sygnalizowany w r9401.
Dot. wartości = 0, 1, 3, 100:
Te wartości mogą być tylko wyświetlane a nie ustawiane.

r9401 Status bezpiecznego usunięcia karty pamięci / K pam usun status

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis:
Wyświetlenie statusu karty pamięci.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Karta pamięci wetknięta	Tak	Nie	-
01	Karta pamięci aktywowana	Tak	Nie	-

Zależność:
Patrz również: p9400

Wskazówka:
Dot. bitu 00 i bitu 01:
Bit 1/0 = 0/0: Karta pamięci nie jest wetknięta (odpowiada p9400 = 0).
Bit 1/0 = 0/1: "bezpieczne usunięcie" możliwe (odpowiada p9400 = 3).
Bit 1/0 = 1/0: stan niemożliwy.
Bit 1/0 = 1/1: karta pamięci jest wetknięta (odpowiada p9400 = 1, 2, 100).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r9463 Set valid macro /

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	999999	-

Opis: Displays the valid macro.

A value of 0 is displayed if a parameter set by a macro is changed.

p9484 Połączenia sprzęgające BICO szukanie źródła sygnału / BICO ź s szuk

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: U, T | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0	4294967295	0

Opis: Sets the signal source (BO/CO parameter, BICO coded) to search in the signal sinks.

The signal source to be searched for is set in p9484 (BICO-coded) and the search result is specified using the number (r9485) and the first index (r9486).

Zależność: Patrz również: r9485, r9486

r9485 Połączenia sprzęgające BICO szukanie źródła sygnału liczba / BICO licz ź s szuk

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla liczbę połączeń BICO do szukanego źródła sygnału.

Zależność: Patrz również: p9484, r9486

Wskazówka: Źródło sygnału do szukania jest ustawiane w p9484 (kodowanie BICO).

Wynik szukania jest zawarty w r9482 i r9483 i jest określana przez liczbę (r9485) oraz pierwszy indeks (r9486).

r9486 Połączenia BICO szukanie źródła sygnału pierwszy indeks / BICO ind ź s szuk

Poziom dostępu: 3 | **Obliczenie:** - | **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - | **Normalizacja:** - | **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - | **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the first index of the signal source being searched for.

The signal source to be searched for is set in p9484 (BICO-coded) and the search result is specified using the number (r9485) and the first index (r9486).

Zależność: Patrz również: p9484, r9485

Wskazówka: Źródło sygnału do szukania jest ustawiane w p9484 (kodowanie BICO).

Wynik szukania jest zawarty w r9482 i r9483 i jest określana przez liczbę (r9485) oraz pierwszy indeks (r9486).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p9601 SI enable, functions integrated in the drive (processor 1) / SI enable fct P1

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 bin

Opis:
Sets the enable signals for safety functions on processor 1 that are integrated in the drive.
Not all of the settings listed below will be permissible, depending on the Control Unit being used:
- p9601 = 0: Safety functions integrated in the drive disabled.
- p9601 = 1: STO enabled via terminals. Permissible if r9771.0 = 1.
- p9601 = 4: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via an integrated F-DI. Permissible if r9771.5 = 1.
- p9601 = 8: STO enabled via PROFIsafe. Permissible if r9771.6 = 1.
- p9601 = 9: STO enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9771.6 = 1.
- p9601 = 12: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe. Permissible if r9771.4 = 1.
- p9601 = 13: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9771.4 = 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Enable STO via terminals (processor 1)	Zwolnić	Blokada	2810

Zależność: Patrz również: r9771, p9801

Wskazówka:
A change only becomes effective after a POWER ON.
F-DI: Failsafe Digital Input.
STO: Safe Torque Off

p9601 SI enable, functions integrated in the drive (processor 1) / SI enable fct P1

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 bin

Opis:
Sets the enable signals for safety functions on processor 1 that are integrated in the drive.
Not all of the settings listed below will be permissible, depending on the Control Unit being used:
- p9601 = 0: Safety functions integrated in the drive disabled.
- p9601 = 1: STO enabled via terminals. Permissible if r9771.0 = 1.
- p9601 = 4: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via an integrated F-DI. Permissible if r9771.5 = 1.
- p9601 = 8: STO enabled via PROFIsafe. Permissible if r9771.6 = 1.
- p9601 = 9: STO enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9771.6 = 1.
- p9601 = 12: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe. Permissible if r9771.4 = 1.
- p9601 = 13: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9771.4 = 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Enable STO via terminals (processor 1)	Zwolnić	Blokada	2810
03	Enable PROFIsafe (processor 1)	Zwolnić	Blokada	-

Zależność: Patrz również: r9771, p9801

Wskazówka:
A change only becomes effective after a POWER ON.
F-DI: Failsafe Digital Input.
STO: Safe Torque Off

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p9610 SI PROFIsafe address (processor 1) / SI PROFIsafe P1

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Opis: Sets the PROFIsafe address for processor 1.

Zależność: Patrz również: p9810

p9650 SI F-DI changeover tolerance time (processor 1) / SI F-DI_chg tol P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Opis: Sets the tolerance time for the changeover of the failsafe digital input for STO on processor 1.

An F-DI changeover is not effective simultaneously due to the different runtimes in the two monitoring channels. After an F-DI changeover, dynamic data is not subject to a crosswise data comparison during this tolerance time.

Zależność: Patrz również: p9850

Wskazówka: For a crosswise data comparison between p9650 and p9850, a difference of one Safety monitoring clock cycle is tolerated.

The parameterized time is internally rounded-off to an integer multiple of the monitoring clock cycle.

F-DI: Failsafe Digital Input

p9651 SI STO debounce time (processor 1) / SI STO t_debou P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [ms]	100.00 [ms]	1.00 [ms]

Opis: Sets the debounce time for the failsafe digital inputs used to control the "STO" function.

The debounce time is rounded to whole milliseconds.

Wskazówka: Czas odbijania jest zaokrąglany do pełnych milisekund. Podaje on maksymalny czas trwania impulsu zakłóceniowego na odpornym na błędy wejściu cyfrowym, który nie powoduje żadnych konsekwencji w wyborze lub cofnięciu wyboru podstawowych funkcji Safety.

Przykład:

Czas odbijania = 1 ms: Filtrowane są 1 ms impulsy zakłóceniowe, przetwarzane są tylko impulsy dłuższe niż 2.

Czas odbijania = 3 ms: Filtrowane są 3 ms impulsy zakłóceniowe, przetwarzane są tylko impulsy dłuższe niż 4.

p9659 SI dynamizacja wymuszona zegar / SI dyn wym zegarem

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [h]	9000.00 [h]	8.00 [h]

Opis: Ustawia interwał czasowy dla przeprowadzenia procedury wymuszonego sprawdzania i testowania ścieżek wyłączeniowych Safety.

W ciągu sparametryzowanego czasu co najmniej raz musi być cofnięty wybór STO. Czas kontrolny jest kasowany przy każdym cofnięciu wyboru STO.

Zależność: Patrz również: A01699

Wskazówka: STO: Safe Torque Off

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r9660 SI pozostały czas dynamizacji / SI t do wym spraw

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [h]	- [h]	- [h]

Opis: Wyświetla czas pozostały do przeprowadzenia procedury wymuszonego sprawdzania i testu ścieżek wyłączeniowych Safety.

Zależność: Patrz również: A01699

p9700 SI copy function / SI copy function

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(95), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	00D0 hex	0000 hex

Opis: Setting to start the required copy function.
After starting, the corresponding parameters are copied from processor 1 to processor 2.
Once copying is complete, the parameter is automatically reset to zero.

Wartość:
0: [00 hex] Funkcja kopiowania zakończona
29: [1D hex] Uruchomić funkcję kopiowania identyfikatora węzła
87: [57 hex] Uruchomić funkcję kopiowania parametrów SI
208: [D0 hex] Uruchomić funkcję kopiowania parametrów SI

Zależność: Patrz również: r3996

Uwaga: When the parameters are copied, short-term communication interruptions may occur.

Wskazówka: Re value = 57 hex and D0 hex:
The value can only be set if the safety commissioning mode is set and the Safety Integrated password was entered.
Re value = D0 hex:
The following parameters are copied after starting the copy function:
p9601 --> p9801, p9610 --> 9810, p9650 --> p9850, p9651 --> p9851

p9701 Acknowledge SI data change / Ackn SI data

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Integer16
Możliwość zmiany: C(95), U, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	00EC hex	0000 hex

Opis: Ustawienie do przejęcia zadanych sum kontrolnych z przynależnych rzeczywistych sum kontrolnych po zmianach (parametry SI, sprzęt).
Po przejęciu zadanych sum kontrolnych parametr jest automatycznie kasowany do zera.

Wartość:
0: [00 hex] Dane niezmienione
172: [AC hex] Potwierdzić łączną zmianę danych
220: [DC hex] Potwierdzić zmianę parametrów SI
236: [EC hex] Potwierdzić CRC sprzętu

Zależność: Patrz również: r9798, p9799, r9898, p9899

Wskazówka: Do wartości = AC i DC hex:
Te wartości można ustawić tylko, jeśli ustawiony jest tryb uruchamiania Safety i zostało wprowadzone hasło Safety Integrated.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p9761 SI hasło wprowadzenie / SI wprowadz hasła

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C, T **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Wprowadzenie hasła Safety Integrated.

Zależność: Patrz również: F01659

Wskazówka: Zmiana parametrów Safety Integrated jest możliwa dopiero po wprowadzeniu hasła Safety Integrated.

p9762 SI hasło nowe / SI hasło nowe

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Wprowadzenie nowego hasła Safety Integrated.

Zależność: Zmiana hasła Safety Integrated musi być potwierdzona w następującym parametrze:
Patrz również: p9763

p9763 SI potwierdzenie hasła / SI potwierdz hasła

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Potwierdzenie nowego hasła Safety Integrated.

Zależność: Patrz również: p9762

Wskazówka: Do potwierdzenia nowe hasło wprowadzone w p9762 musi być wprowadzone powtórnie.
Po pomyślnym potwierdzeniu nowego hasła Safety Integrated automatycznie zostanie ustawione p9762 = p9763 = 0.

r9770[0...3] SI version drive-integrated safety function (processor 1) / SI version Drv P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the Safety Integrated version for the drive-integrated safety functions on processor 1.

Indeks: [0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Wersja Safety (hotfix)

Wskazówka: Przykład:
r9770[0] = 2, r9770[1] = 60, r9770[2] = 1, r9770[3] = 0 --> wersja Safety V02.60.01.00

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r9771 SI common functions (processor 1) / SI general fct P1

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the supported Safety Integrated monitoring functions.
Processor 1 determines this display.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO obsługiwane przez zaciski	Tak	Nie	2804

Zależność: Patrz również: r9871

Wskazówka: STO: Safe Torque Off

r9771 SI common functions (processor 1) / SI general fct P1

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the supported Safety Integrated monitoring functions.
Processor 1 determines this display.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO obsługiwane przez zaciski	Tak	Nie	2804
06	Podstawowe funkcje PROFIsafe obsługiwane	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r9871

Wskazówka: STO: Safe Torque Off

r9772.0...20 CO/BO: Status SI (procesor 1) / Status SI P1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla status Safety Integrated na procesorze 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO na procesorze 1 wybrane	Tak	Nie	2810
01	STO aktywne na procesorze 1	Tak	Nie	2810
09	STOP A nie kwitowalny aktywny	Tak	Nie	2802
10	STOP A aktywny	Tak	Nie	2802
15	STOP F aktywny	Tak	Nie	2802
16	Przyczyna STO tryb uruchamiania Safety	Tak	Nie	-
17	Przyczyna STO: wybór przez zacisk (funkcje podstawowe)	Tak	Nie	-
18	Przyczyna STO: wybór przez funkcje kontroli ruchu	Tak	Nie	-
19	Przyczyna STO: brak wartości rzeczywistej	Tak	Nie	-
20	Przyczyna STO: wybór przez PROFIsafe (funkcje podstawowe)	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r9872

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka: Do bitu 00:
Gdy wybrany jest bit STO, przyczyna jest wyświetlana w bitach 16 ... 20.
Do bitu 18:
Gdy ten bit jest ustawiony, STO jest wybrane przez PROFIsafe.
Do bitu 19:
Dla zintegrowanych w napędzie funkcji kontroli ruchu nie jest możliwa detekcja wartości rzeczywistej z powodu WYŁ2.

r9773.0...31 CO/BO: Status SI (procesor 1 + procesor 2) / Status SI P1+P2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla status Safety Integrated na napędzie (procesor 1 + procesor 2).

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO w napędzie wybrane	Tak	Nie	2804
01	STO w napędzie aktywne	Tak	Nie	2804
31	Wymagany test ścieżek wyłączania	Tak	Nie	2810

Wskazówka: Ten status jest formowany przez operację AND każdego statusu obu kanałów kontrolnych.

r9776 SI diagnostics / SI diagnostics

Poziom dostępu: 4 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: The parameter is used for diagnostics.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Safety parameter changed POWER ON required	Tak	Nie	-

Wskazówka: Re bit 00 = 1:
At least one Safety parameter has been changed that will only take effect after a POWER ON.

r9780 SI monitoring clock cycle (processor 1) / SI mon_clk cyc P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Opis: Displays the clock cycle time for the Safety Integrated Basic Functions on processor 1.

r9781[0...1] SI checksum to check changes (processor 1) / SI chg chksm P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -
Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla sumę kontrolną do śledzenia zmian przy Safety Integrated.
Są to dodatkowe sumy kontrolne, które są tworzone do śledzenia zmian (odcisk palca przy funkcjonalności "książka logów Safety") na parametrach Safety (które są istotne dla sum kontrolnych).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Indeks: [0] = SI śledzenie zmian funkcjonalna suma kontrolna
[1] = SI śledzenie zmian sprzętowa suma kontrolna

Zależność: Patrz również: p9601, p9799

r9782[0...1] SI time stamp to check changes (processor 1) / SI chg t P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
- [h]	- [h]	- [h]

Opis: Wyświetla stempel czasowy dla sum kontrolnych do śledzenia zmian przy Safety Integrated.

Stemple czasowe do śledzenia zmian sum kontrolnych (odcisk palca przy funkcjonalności "książka logów Safety") dokonanych na parametrach Safety są zapisywane w parametrach p9781[0] i p9781[1].

Indeks: [0] = SI śledzenie zmian stempel czasowy funkcjonalnej sumy kontrolnej
[1] = SI śledzenie zmian stempel czasowy sprzętowej sumy kontrolnej

Zależność: Patrz również: p9601, p9799

r9794[0...19] SI crosswise comparison list (processor 1) / SI CDC_list P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the numbers of the data items that are currently being compared crosswise on processor 1.

The content of the list of crosswise-compared data is dependent upon the particular application.

Wskazówka: Przykład:

r9794[0] = 1 (takt kontrolny)

r9794[1] = 2 (zwolnienie bezpiecznych funkcji)

r9794[2] = 3 (czas tolerancji przełączenia F-DI)

...

Pełna lista numerów dla krzyżowo porównywanych danych jest podana przy błędzie F01611.

r9795 Diagnostyka SI STOP F (procesor 1) / Diag SI STOP F P1

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla numer krzyżowo porównywanej danej, która spowodowała STOP F na procesorze 1.

Zależność: Patrz również: F01611

Wskazówka: Kompletna lista numerów dla krzyżowo porównywanych danych jest wymieniona przy błędzie F01611.

r9798 SI actual checksum SI parameters (processor 1) / SI act chksm P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the checksum for the Safety Integrated parameters checked using checksums on processor 1 (actual checksum).

Zależność: Patrz również: p9799, r9898

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p9799 SI setpoint checksum SI parameters (processor 1) / SI setp_chksm P1

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Sets the checksum for the Safety Integrated parameters checked using checksums on processor 1 (setpoint checksum).

Zależność: Patrz również: r9798, p9899

p9801 SI enable, functions integrated in the drive (processor 2) / SI enable fct P2

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 bin

Opis: Sets the enable signals for safety functions on processor 2 that are integrated in the drive.

Not all of the settings listed below will be permissible, depending on the Control Unit being used:

- p9801 = 0: Safety functions integrated in the drive disabled.
- p9801 = 1: STO enabled via terminals. Permissible if r9871.0 = 1.
- p9801 = 4: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via an integrated F-DI. Permissible if r9871.5 = 1.
- p9801 = 8: STO enabled via PROFIsafe. Permissible if r9871.6 = 1.
- p9801 = 9: STO enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9871.6 = 1.
- p9801 = 12: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe. Permissible if r9871.4 = 1.
- p9801 = 13: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9871.4 = 1.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	Enable STO via terminals (processor 2)	Zwolnić	Blokada	2810

Zależność: Patrz również: p9601, r9871

Uwaga: Parametr ten jest nadpisywany przez funkcję kopiowania zintegrowanych w napędzie funkcji bezpieczeństwa.

Wskazówka: A change only becomes effective after a POWER ON.

F-DI: Failsafe Digital Input.

STO: Safe Torque Off

p9801 SI enable, functions integrated in the drive (processor 2) / SI enable fct P2

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	0000 bin

Opis: Sets the enable signals for safety functions on processor 2 that are integrated in the drive.

Not all of the settings listed below will be permissible, depending on the Control Unit being used:

- p9801 = 0: Safety functions integrated in the drive disabled.
- p9801 = 1: STO enabled via terminals. Permissible if r9871.0 = 1.
- p9801 = 4: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via an integrated F-DI. Permissible if r9871.5 = 1.
- p9801 = 8: STO enabled via PROFIsafe. Permissible if r9871.6 = 1.
- p9801 = 9: STO enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9871.6 = 1.
- p9801 = 12: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe. Permissible if r9871.4 = 1.
- p9801 = 13: Motion monitoring functions integrated in the drive enabled via PROFIsafe and STO via terminals. Permissible if r9871.4 = 1.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pole bitu:	Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
	00	Enable STO via terminals (processor 2)	Zwolnić	Blokada	2810
	03	Enable PROFIsafe (processor 2)	Zwolnić	Blokada	-

Zależność: Patrz również: p9601, r9871

Uwaga: Parametr ten jest nadpisywany przez funkcję kopiowania zintegrowanych w napędzie funkcji bezpieczeństwa.

Wskazówka: A change only becomes effective after a POWER ON.

F-DI: Failsafe Digital Input.

STO: Safe Torque Off

p9810 SI PROFIsafe address (processor 2) / SI PROFIsafe P2

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned16

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Opis: Sets the PROFIsafe address on processor 2.

Uwaga: Parametr ten jest nadpisywany przez funkcję kopiowania zintegrowanych w napędzie funkcji bezpieczeństwa.

p9850 SI F-DI changeover tolerance time (processor 2) / SI F-DI_chg tol P2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [s]	2000000.00 [s]	500000.00 [s]

Opis: Sets the tolerance time for the changeover of the failsafe digital input for STO on processor 2.

An F-DI changeover is not effective simultaneously due to the different runtimes in the two monitoring channels. After an F-DI changeover, dynamic data is not subject to a crosswise data comparison during this tolerance time.

Zależność: Patrz również: p9650

Uwaga: Parametr ten jest nadpisywany przez funkcję kopiowania zintegrowanych w napędzie funkcji bezpieczeństwa.

Wskazówka: For a crosswise data comparison between p9650 and p9850, a difference of one Safety monitoring clock cycle is tolerated.

The parameterized time is internally rounded-off to an integer multiple of the monitoring clock cycle.

F-DI: Failsafe Digital Input

p9851 SI STO debounce time (processor 2) / SI STO t_debou P2

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** FloatingPoint32

Możliwość zmiany: C(95) **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
0.00 [s]	100000.00 [s]	0.00 [s]

Opis: Sets the debounce time for the failsafe digital inputs used to control the "STO" function.

The debounce time is rounded to whole milliseconds.

Zależność: Patrz również: p9651

Uwaga: Parametr ten jest nadpisywany przez funkcję kopiowania zintegrowanych w napędzie funkcji bezpieczeństwa.

Wskazówka: Czas odbijania jest zaokrąglany do pełnych milisekund. Podaje on maksymalny czas trwania impulsu zakłóceniowego na odpornym na błędy wejściu cyfrowym, który nie powoduje żadnych konsekwencji w wyborze lub cofnięciu wyboru podstawowych funkcji Safety.

Przykład:

Czas odbijania = 1 ms: Filtrowane są 1 ms impulsy zakłóceniowe, przetwarzane są tylko impulsy dłuższe niż 2.

Czas odbijania = 3 ms: Filtrowane są 3 ms impulsy zakłóceniowe, przetwarzane są tylko impulsy dłuższe niż 4.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r9871 SI common functions (processor 2) / SI common fct P2

G120C CAN
G120C USS/MB

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the supported Safety Integrated monitoring functions.
Processor 2 determines this display.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO obsługiwane przez zaciski	Tak	Nie	2804

Zależność: Patrz również: r9771

Wskazówka: STO: Safe Torque Off

r9871 SI common functions (processor 2) / SI common fct P2

G120C DP

Poziom dostępu: 3 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Displays the supported Safety Integrated monitoring functions.
Processor 2 determines this display.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO obsługiwane przez zaciski	Tak	Nie	2804
06	Podstawowe funkcje PROFIsafe obsługiwane	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r9771

Wskazówka: STO: Safe Torque Off

r9872.0...20 CO/BO: Status SI (procesor 2) / Status SI P2

Poziom dostępu: 2 **Obliczenie:** - **Typ danych:** Unsigned32

Możliwość zmiany: - **Normalizacja:** - **Datensatz:** -

Grupa jednostek: - **Wybór jednostek:** -

Min	Max	Ustawienie fabryczne
-	-	-

Opis: Wyświetla status Safety Integrated na procesorze 2.

Pole bitu:

Bit	Nazwa sygnału	Sygnał 1	Sygnał 0	FP
00	STO na procesorze 2 wybrane	Tak	Nie	2810
01	STO aktywne na procesorze 2	Tak	Nie	2810
09	STOP A nie kwitowalny aktywny	Tak	Nie	2802
10	STOP A aktywny	Tak	Nie	2802
15	STOP F aktywny	Tak	Nie	2802
16	Przyczyna STO tryb uruchamiania Safety	Tak	Nie	-
17	Przyczyna STO: wybór przez zacisk (funkcje podstawowe)	Tak	Nie	-
18	Przyczyna STO: wybór przez funkcje kontroli ruchu	Tak	Nie	-
20	Przyczyna STO: wybór przez PROFIsafe (funkcje podstawowe)	Tak	Nie	-

Zależność: Patrz również: r9772

Wskazówka: Do bitu 00:
Gdy wybrany jest bit STO, przyczyna jest wyświetlana w bitach 16 ... 20.
Do bitu 18:
Gdy ten bit jest ustawiony, STO jest wybrane przez PROFIsafe.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r9898 SI actual checksum SI parameters (processor 2) / SI act_chksm P2

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
-	-	-

Opis: Displays the checksum for the Safety Integrated parameters checked using checksums on processor 2 (actual checksum).

Zależność: Patrz również: r9798, p9899

p9899 SI setpoint checksum SI parameters (processor 2) / SI setp_chksm P2

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** Unsigned32
Możliwość zmiany: C(95)	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Opis: Sets the checksum for the Safety Integrated parameters checked using checksums on processor 2 (setpoint checksum).

Zależność: Patrz również: p9799, r9898

r9976[0...7] Wykorzystanie systemu / Wykorz sys

Poziom dostępu: 3	**Obliczenie:** -	**Typ danych:** FloatingPoint32
Możliwość zmiany: -	**Normalizacja:** -	**Datensatz:** -
Grupa jednostek: -	**Wybór jednostek:** -	
Min	**Max**	**Ustawienie fabryczne**
- [%]	- [%]	- [%]

Opis: Wyświetla wykorzystanie systemu.

Dla wykorzystania większego niż 100 % wystawiany jest błąd F01054.

Indeks:
[0] = zarezerwowane
[1] = Wykorzystanie czasu obliczeniowego
[2] = zarezerwowane
[3] = zarezerwowane
[4] = zarezerwowane
[5] = Najwyższe wykorzystanie brutto
[6] = zarezerwowane
[7] = zarezerwowane

Zależność: Patrz również: F01205

Wskazówka: Do indeksu 1:

Wartość reprezentuje łączne obciążenie czasu obliczeniowego.

Do indeksu 5:

Całkowite wykorzystanie jest określane przy użyciu wszystkich czasów próbkowania. Mapowane jest tu najwyższe obciążenie brutto. Czas próbkowania z najwyższym wykorzystaniem brutto jest wyświetlany w r9979.

Wykorzystanie brutto:

Obciążenie czasu obliczeniowego rozpatrywanego czasu próbkowania łącznie z obciążeniem od czasów próbkowania wyższego priorytetu (przerwania).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.3 Zestawy danych rozkazowych i napędowych – przegląd

1.3.1 Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS)

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: CDS

p0700[0...n] Źródło rozkazu, wybór / Źródło rozk wybór
p0840[0...n] BI: ZAŁ/ WYŁ (WYŁ1) / ZAŁ/ WYŁ1 (WYŁ1)
p0844[0...n] BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ2
p0845[0...n] BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ2
p0848[0...n] BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ3
p0849[0...n] BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ3
p0852[0...n] BI: Zwolnienie pracy/blokada pracy / Zwolnienie pracy
p0854[0...n] BI: Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC / Sterowanie PLC
p0855[0...n] BI: Bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego / Bezwar zwol ham
p0856[0...n] BI: Zwolnienie regulatora prędkości obrotowej / Zwolnić reg n
p0858[0...n] BI: Bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego / Bezwar zamkn ham
p1000[0...n] Wybór wartości zadanej prędkości obrotowej / Wybór n_zad
p1020[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 0 / Stała n_zad bit 0
p1021[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 1 / Stała n_zad bit 1
p1022[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 2 / Stała n_zad bit 2
p1023[0...n] BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 3 / Stała n_zad bit 3
p1035[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana wyżej / Mop wyżej
p1036[0...n] BI: Potencjometr silnika wartość zadana niżej / Mop niżej
p1043[0...n] BI: Potencjometr silnika przejęcie wartości nastawczej / Przej w nast Mop
p1044[0...n] CI: Potencjometr silnika wartość nastawcza / Wart nast Mop
p1055[0...n] BI: Jog bit 0 / Pełzanie bit 0
p1056[0...n] BI: Ruch impulsowy bit 1 / Pełzanie bit 1
p1070[0...n] CI: Główna wartość zadana / Główna wart zadana
p1071[0...n] CI: Skalowanie głównej wartości zadanej / Skal gł wart zad
p1075[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana / Dod. wart. zadana
p1076[0...n] CI: Skalowanie dodatkowej wartości zadanej / Skal dod wart zad
p1110[0...n] BI: Blokada ujemnego kierunku / Blokada ujem kier
p1111[0...n] BI: Blokada dodatniego kierunku / Blokada dod kier
p1113[0...n] BI: Inwersja wartości zadanej / Inw wart zad
p1140[0...n] BI: Zwolnienie generatora fun. ramp/blokada generatora fun. ramp / Zwolnienie GFR
p1141[0...n] BI: Kontynuacja generatora fun. ramp/zamrożenie generatora fun. ramp / Kontynuacja GFR
p1142[0...n] BI: Zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej / Zwol wart zad
p1201[0...n] BI: Źródło sygnału zwolnienia lotnego startu / Ź s zwol lot start
p1230[0...n] BI: Aktywacja hamowania DC / Akt hamowania DC
p1330[0...n] CI: Sterowanie U/f wartość zadana napięcia niezależnie / Niezal w zad U U/f
p1352[0...n] CI: Motor holding brake starting frequency signal source / Brake f_start
p1475[0...n] CI: Wartość nastawcza momentu obr. reg. prędk. dla hamulca silnika / Nast M reg n MHB
p1511[0...n] CI: Dodatkowy moment obrotowy 1 / M_dod 1
p1522[0...n] CI: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny
p1523[0...n] CI: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny
p1552[0...n] CI: Skalowanie górnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal g b off
p1554[0...n] CI: Skalowanie dolnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal d b off
p1571[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana strumienia / Dod wart zad strum
p2103[0...n] BI: 1. Kwitowanie błędów / 1. kwitowanie
p2104[0...n] BI: 2. Kwitowanie zakłóceń / 2. kwitowanie
p2106[0...n] BI: Błąd zewnętrzny 1 / Błąd zew 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2112[0...n] BI: Alarm zewnętrzny 1 / Alarm zew 1
p2200[0...n] BI: Zwolnienie regulatora technologicznego / Zwol reg tech
p2220[0...n] BI: Regulator technologiczny, wybór stałej wartości bit 0 / Reg_tech wyb bit 0
p2221[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 1 / R tech wyb bit 1
p2222[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 2 / R tech wyb bit 2
p2223[0...n] BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 3 / R tech wyb bit 3
p2235[0...n] BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana wyższa / RTechh Mop wyżej
p2236[0...n] BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana niżej / RTechh Mop niżej
p2253[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 1 / RTechh wart zad 1
p2254[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 2 / R_tech wart zad 2
p2264[0...n] CI: Regulator technologii wartość rzeczywista / RTechh wart rzecz
p2286[0...n] BI: Zatrzymanie integratora regulatora technologicznego / Reg_tech stop int
p2289[0...n] CI: Regulator technologii sygnał sterowania wyprzedzającego / RTechh ster wstęp
p2296[0...n] CI: Regulator technologii wyjście skalowanie / RTechh skal wyj
p2297[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia maksymalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s max
p2298[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia minimalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s min
p2299[0...n] CI: Offset ograniczenia regulatora technologicznego / Reg_tech offs ogr
p3330[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 1 / 2-3-WIRE CC_1
p3331[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 2 / 2-3-WIRE CC_2
p3332[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 3 / 2-3-WIRE CC_3

1.3.2 Zestaw danych napędowych (Drive Data Set, DDS)

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: DDS
p0340[0...n] Automatyczne obliczenie parametrów silnika / regulacji / Auto oblicz par
p0640[0...n] Granica prądu / Granica prądu
p1001[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 1 / Stała n_zad 1
p1002[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 2 / Stała n_zad 2
p1003[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 3 / Stała n_zad 3
p1004[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 4 / Stała n_zad 4
p1005[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 5 / Stała n_zad 5
p1006[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 6 / Stała n_zad 6
p1007[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 7 / Stała n_zad 7
p1008[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 8 / Stała n_zad 8
p1009[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 9 / Stała n_zad 9
p1010[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 10 / Stała n_zad 10
p1011[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 11 / Stała n_zad 11
p1012[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 12 / Stała n_zad 12
p1013[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 13 / Stała n_zad 13
p1014[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 14 / Stała n_zad 14
p1015[0...n] CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 15 / Stała n_zad 15
p1030[0...n] Konfiguracja motopotencjometru / Konfiguracja Mop
p1037[0...n] Potencjometr silnika maksymalna prędkość obrotowa / Mop n_max
p1038[0...n] Potencjometr silnika minimalna prędkość obrotowa / Mop n_min
p1040[0...n] Potencjometr silnika wartość startowa / Wart pocz Mop
p1047[0...n] Czas rampy narastania motopotencjometru / Czas narast Mop
p1048[0...n] Czas zmniejszania motopotencjometru / Czas zmniejsz Mop
p1058[0...n] Wartość zadana prędkości obrotowej jog 1 / n_zad jog 1
p1059[0...n] Ruch impulsowy 2 wartość zadana prędkości obrotowej / Pełzanie 2 n_zad
p1080[0...n] Minimalna prędkość obrotowa / n_min
p1082[0...n] Maksymalna prędkość obrotowa / n_max

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1083[0...n] CO: Granica prędkości obrotowej dodatniego kierunku obrotów / n_gran dodatnia
p1086[0...n] CO: Granica prędkości obrotowej ujemnego kierunku obrotów / n_gran ujemna
p1091[0...n] Pomijana prędkość obrotowa 1 / n_pomijana 1
p1092[0...n] Prędkość obrotowa maskowania 2 / n_pomijana 2
p1101[0...n] Szerokość pasma pomijania prędkości obrotowej / Szerokość n_pomij
p1120[0...n] Czas przyspieszania geneartora funkcji ramp / Czas przysp GFR
p1121[0...n] Czas hamowania generatora funkcji ramp / Czas hamowania GFR
p1130[0...n] Czas zaokrąglania początkowego generatora funkcji ramp / t_zaokr_pocz GFR
p1131[0...n] Czas zaokrąglania końcowego generatora funkcji ramp / t_zaokr_końc GFR
p1134[0...n] Typ zaokrąglania generatora funkcji ramp / Typ zaokr GFR
p1135[0...n] Czas hamowania WYŁ3 / t_ham WYŁ3
p1136[0...n] Czas zaokrąglenia początkowego WYŁ3 / t_zaokr_p WYŁ3 GFR
p1137[0...n] Czas zaokrąglenia końcowego WYŁ3 / t_zaokr_k WYŁ3 GFR
p1200[0...n] Tryb pracy lotnego startu / Tryb pr lot start
p1202[0...n] FlyRest srch curr / FlyRest I_srch
p1203[0...n] Współczynnik szybkości szukania lotnego startu / v_szuk lotn startu
p1240[0...n] Vdc controller or Vdc monitoring configuration (vector control) / Vdc_ctr config vec
p1243[0...n] Regulator Udc_max współczynnik dynamiki / Wsp dyn Udc_max
p1245[0...n] Regulator Udc_min poziom włączenia (buforowanie kinetyczne) / Poz zał Udc_min
p1247[0...n] Regulator Udc_min współczynnik dynamiki (buforowanie kinetyczne) / Wsp dyn Udc_min
p1249[0...n] Regulator Udc_max próg prędkości obrotowej / Udc_max próg n
p1250[0...n] Regulator Udc wzmocnienie proporcjonalne / Kp regulatora Udc
p1251[0...n] Regulator Udc czas nadążania / Tn regulatora Udc
p1252[0...n] Regulator Udc czas wyprzedzenia / t_wyprz reg Udc
p1255[0...n] Regulator Udc_min próg czasowy / t_prog Udc_min
p1256[0...n] Regulator Udc_min reakcja (buforowanie kinetyczne) / Reakcja Udc_min
p1257[0...n] Regulator Udc_min próg prędkości obrotowej / n_prog Udc_min
p1280[0...n] Regulator Udc lub kontrola Udc konfiguracja (U/f) / Reg Udc konfig U/f
p1283[0...n] Regulator Udc_max współczynnik dynamiki (U/f) / Wsp dyn Udc_max
p1290[0...n] Regulator Udc wzmocnienie proporcjonalne (U/f) / Kp regulatora Udc
p1291[0...n] Regulator Udc czas nadążania (U/f) / Tn regulatora Udc
p1292[0...n] Regulator Udc czas wyprzedzenia (U/f) / t_wyprz reg Udc
p1300[0...n] Rodzaj pracy sterowanie/regulacja / Rodz pr ster/reg
p1310[0...n] Zwiększenie napięcia permanentne / Ciągłe fors U
p1311[0...n] Zwiększenie napięcia przy przyspieszeniu / Fors U przy przysp
p1312[0...n] Zwiększenie napięcia przy rozruchu / Fors U przy rozr
p1320[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 1 / Ch-ka U/f f1
p1321[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 1 / Ch-ka U/f U1
p1322[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 2 / Ch-ka U/f f2
p1323[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 2 / Ch-ka U/f U2
p1324[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 3 / Ch-ka U/f f3
p1325[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 3 / Ch-ka U/f U3
p1326[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka częstotliwość 4 / Ch-ka U/f f4
p1327[0...n] Sterowanie U/f programowalna charakterystyka napięcie 4 / Ch-ka U/f U4
p1334[0...n] Częstotliwość początkowa kompensacji poślizgu sterowania U/f / Start komp pośl
p1335[0...n] Kompensacja poślizgu skalowanie / Skal komp pośl
p1336[0...n] Kompensacja poślizgu wartość graniczna / Wart gr komp pośl
p1338[0...n] Praca U/f tłumienie rezonansu wzmocnienie / Wzm tłum rez U/f
p1340[0...n] Regulator częstotliwości I_max wzmocnienie proporcjonalne / Kp reg I_max
p1341[0...n] Regulator częstotliwości I_max czas nadążania / Tn reg I_max
p1345[0...n] Regulator napięcia I_max wzmocnienie proporcjonalne / Kp reg U I_max
p1346[0...n] Regulator napięcia I_max czas nadążania / Tn reg U I_max
p1349[0...n] Częstotliwość maks. tłumienia rezonansu przy pracy U/f / f_max tłum rez U/f

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p1351[0...n] CO: Częstotliwość początkowa hamulca trzymającego silnika / f_start hamulec
p1452[0...n] Czas wygł. wart. rzecz. prędk. obr. reg. prędk. obr. (SLVC) / T_w n_rz r n SLVC
p1470[0...n] Wzmocnienie P reg. prędkości obr. przy pracy bezczujnikowej / Kp reg n SLVC
p1472[0...n] Czas zdwojenia reg. prędkości obr. przy pracy bezczujnikowej / Tn reg n SLVC
p1496[0...n] Sterowanie wyprzedzające przyspieszeniem skalowanie / Skal a ster wst
p1517[0...n] Moment obrotowy przyspieszenia stała czasu wygładzania / T_wygł M_przysp
p1520[0...n] CO: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny
p1521[0...n] CO: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny
p1524[0...n] CO: Granica momentu obrotowego górna/motoryczna skalowanie / M_max g/sil skal
p1525[0...n] CO: Granica momentu obrotowego dolna skalowanie / Skal dolne M_max
p1530[0...n] Granica mocy motoryczna / P_max silnikowa
p1531[0...n] Granica mocy generatorowa / P_max generatorowa
p1570[0...n] CO: Wartość zadana strumienia / W. zad. strumienia
p1580[0...n] Optymalizacja stopnia działania / Opt sprawności
p1582[0...n] Wartość zadana strumienia czas wygładzania / T_wygł w zad strum
p1610[0...n] Wartość zadana momentu obrotowego statyczna (SLVC) / Stat M_zad
p1611[0...n] Moment dodatkowy przyspieszenia (SLVC) / Dod M_przysp
p1730[0...n] Isd controller integral component shutdown threshold / Isd_ctrl I_thresh
p1745[0...n] Model silnika wartość progowa błędu rozpoznanie utyku / W pr utyku mod sil
p1755[0...n] Prędkość obr. przełączenia modelu silnika dla pracy bez enkodera / n_przeł m sil b.cz
p1764[0...n] Kp adaptacji prędkości obrotowej modelu silnika bez enkodera / Kp ad mod sil b.en
p1767[0...n] Tn adaptacji prędkości obrotowej modelu silnika bez enkodera / Tn ad mod sil b.en
p1780[0...n] Konfiguracja adaptacji modelu silnika / Konf adapt mod sil
p1784[0...n] Skalowanie sprzężenia zwrotnego modelu silnika / Skal sprz zwr mod
r1787[0...n] Model silnika adaptacja Lh wartość korekcji / ModSil kor Lg
p1800[0...n] Wartość zadana częstotliwości pulsowania / Częst imp w zadana
p1802[0...n] Tryb modulatora / Tryb modulatora
p1803[0...n] Stopień wysterowania maksymalny / Max stop wyster
p1806[0...n] Filter time constant Vdc correction / T_filt Vdc_corr
p1820[0...n] Odwrócenie kierunku faz wyjściowych / Odwr kier faz wyj
p1959[0...n] Pomiar obrotowy konfiguracja / Pom obr konfig
p2201[0...n] CO: Regulator technologiczny, stała wartość 1 / Reg_tech w zad 1
p2202[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 2 / St w zad r tech 2
p2203[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 3 / St w zad r tech 3
p2204[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 4 / St w zad r tech 4
p2205[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 5 / St w zad r tech 5
p2206[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 6 / St w zad r tech 6
p2207[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 7 / St w zad r tech 7
p2208[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 8 / St w zad r tech 8
p2209[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 9 / St w zad r tech 9
p2210[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 10 / St w zad r tech 10
p2211[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 11 / St w zad r tech 11
p2212[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 12 / St w zad r tech 12
p2213[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 13 / St w zad r tech 13
p2214[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 14 / St w zad r tech 14
p2215[0...n] CO: Regulator technologii wartość stała 15 / St w zad r tech 15
p2216[0...n] Metoda wyboru stałej wartości regulatora technologicznego / Reg_tech wyb wart
p2230[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika konfiguracja / RTechh konig Mop
p2237[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość maksymalna / RTechh max Mop
p2238[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość minimalna / RTechh min Mop
p2240[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika wartość startowa / RTechh start Mop
p2247[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika czas rozbiegu / RTechh t_prz Mop
p2248[0...n] Regulator technologii potencjometr silnika czas zwalniania / RTechh t_ham Mop

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2900[0...n] CO: Stała wartość 1 [%] / Stała wart 1 [%]
p2901[0...n] CO: Wartość stała 2 [%] / Stała wart 2 [%]
p2930[0...n] CO: Stała wartość M [Nm] / Stała wart M [Nm]
p3320[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ1 %, punkt 1 / Maszyna przepł. Y1
p3321[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ1 %, punkt 1 / Maszyna przepł. X1
p3322[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ2 %, punkt 2 / Maszyna przepł. Y2
p3323[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ2 %, punkt 2 / Maszyna przepł. X2
p3324[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ3 %, punkt 3 / Maszyna przepł. Y3
p3325[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ3 %, punkt 3 / Maszyna przepł. X3
p3326[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ4 %, punkt 4 / Maszyna przepł. Y4
p3327[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ4 %, punkt 4 / Maszyna przepł. X4
p3328[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś Y: P przepływ5 %, punkt 5 / Maszyna przepł. Y5
p3329[0...n] Maszyna przepływowa P = f(n), oś X: n przepływ5 %, punkt 5 / Maszyna przepł. X5
p3856[0...n] Compound braking current / Compound I_brake
r3925[0...n] Wskazanie końcowe identyfikacji / Wskaz końc ident
r3927[0...n] Identyfikacja danych silnika słowo sterujące / Sł ster IDsil
r3928[0...n] Pomiar obrotowy konfiguracja / Pom obr konfig
r3929[0...n] Motor data identification modulated voltage generation / MotID U_gen mod

1.3.3 Zestaw danych silnikowych (Motor Data Set, MDS)

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: MDS
p0300[0...n] Wybór typu silnika / Wyb typu silnika
p0301[0...n] Wybór numeru kodu silnika / Wyb n-ru kodu sil
p0304[0...n] Silnik- napięcie znamionowe / U_znam sil
p0305[0...n] Silnik- prąd znamionowy / I_znam sil
p0307[0...n] Silnik- moc znamionowa / P_znam sil
p0308[0...n] Silnik- znamion. współczynnik mocy / Znam cos_phi sil
p0309[0...n] Silnik- sprawność znamionowa / Sprawn_znam sil
p0310[0...n] Silnik- częstotliwość znamion. / Silnik f_znamion
p0311[0...n] Silnik-obroty znamionowe / n_znam sil
p0316[0...n] Silnik- stała momentu obrotowego / kT silnika
p0320[0...n] Silnik- znamionowy prąd magnesowania/- prąd zwarcia / Znam I_mag sil
p0322[0...n] Silnik- obroty maksymalne / n_max sil
p0323[0...n] Silnik- prąd maksymalny / I_max sil
r0330[0...n] Silnik- poślizg znamionowy / Poślizg_znam sil
r0331[0...n] Silnik- prąd magnesujący/-prąd zwarcia aktualny / Akt I_mag_znam sil
r0333[0...n] Silnik- znamionowy moment obrotowy / M_znam sil
p0335[0...n] Rodzaj chłodzenia silnika / Rodzaj chł silnika
p0341[0...n] Silnik- moment bezwładności / M_bezwł sil
p0342[0...n] Stosunek całkowitego momentu bezwładności do silnika / Stos bezwł sil
p0344[0...n] Masa silnika / Masa sil mod
r0345[0...n] Silmik- znamionowy czas rozruchu / Znam t_rozr sil
p0346[0...n] Silnik- czas wzbudzenia / t_wzbudzenia sil
p0347[0...n] Silnik- czas odwzbudzenia / t_odwzbudzenia sil
p0350[0...n] Silnik- rezystancja stojana w stanie zimnym / R_stoj zimn sil
p0352[0...n] Rezystancja przewodów / R_przew zimn sil
p0354[0...n] Motor rotor resistance cold / Mot R_r cold
p0356[0...n] Silnik- indukcyjność rozproszenia stojana / L_rozpr stoj sil
p0357[0...n] Silnik- indukcyjność stojana osi-d / Sil L_stoj d
p0358[0...n] Motor rotor leakage inductance / Mot L_rot leak

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p0360[0...n] Motor magnetizing inductance / Mot Lh
p0362[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 1 / Nas sil strum 1
p0363[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 2 / Nas sil strum 2
p0364[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 3 / Nas sil strum 3
p0365[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika strumień 4 / Nas sil strum 4
p0366[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 1 / Nas sil I_mag 1
p0367[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 2 / Nas sil I_mag 2
p0368[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 3 / Nas sil I_mag 3
p0369[0...n] Charakterystyka nasycenia silnika I_mag 4 / Nas sil I_mag 4
r0382[0...n] Motor magnetizing inductance transformed / Mot L_magn transf
r0384[0...n] Motor rotor time constant / damping time constant d axis / Mot T_rotor/T_Dd
r0386[0...n] Motor stator leakage time constant / Mot T_stator leak
r0395[0...n] Aktualna rezystancja stojana / Akt R_stojan
r0396[0...n] Aktualna rezystancja wirnika / Akt R_wirnik
p0601[0...n] Typ czujnika temperatury silnika / Typ czuj temp sil
p0604[0...n] Próg alarmu temperatury silnika / Próg A temp sil
p0605[0...n] Próg błędu temperatury silnika / Pr błędu temp sil
p0610[0...n] Reakcja nadmiernej temperatury silnika / Reak temp silnika
p0611[0...n] Cieplna stała czasowa modelu I2t silnika / T mod I2t sil
p0615[0...n] Próg błędu modelu I2t silnika / Próg F mod I2t sil
p0620[0...n] Termiczna adaptacja rezystancji stojana i wirnika / adapt ciep
p0621[0...n] Identyfikacja rezystancji stojana po ponownym załączeniu / Ident Rs restart
p0622[0...n] Czas wzbudzania silnika dla ident Rs po ponownym załączeniu / t_wzb id Rs
p0625[0...n] Temperatura otoczenia silnika / T_otoczenia sil
r0632[0...n] Motor temperature model, stator winding temperature / MotTMod T_copper
p0637[0...n] Strumień Q gradient strumienia nasycony / PSIQ Grad SAT
p1231[0...n] Konfiguracja hamowania DC / DCBRK konfig
p1232[0...n] Prąd hamowania DC / I_ham ham DC
p1233[0...n] Czas trwania hamowania DC / Czas ham DC
p1234[0...n] Prędkość początkowa hamowania DC / n_pocz ham DC
p1909[0...n] Identyfikacja danych silnika słowo sterujące / Sł ster IDsil
r3926[0...n] Alternating voltage generation base voltage amplitude / Alt U_gen U_base

1.3.4 Zestaw danych modułu mocy (Power unit Data Set, PDS)

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: PDS
p0201[0...n] Numer kodowy jednostki mocy JM / Nr kodowy JM
r0204[0...n] Właściwości sprzętowe jednostki mocy / Właśc HW JM

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.4 Parametr konektor/binektor (BICO)

1.4.1 Parametr wejścia binektorowe

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: BI

p0730	BI: CU źródło sygnału dla zacisku DO 0 / CU źród sygn DO 0
p0731	BI: CU źródło sygnału dla zacisku DO 1 / CU źród sygn DO 1
p0782[0...1]	BI: CU analog outputs invert signal source / CU AO inv S_src
p0806	BI: Blokada priorytetu sterowania / Blok prior ster
p0810	BI: Wybór zestawu danych rozkazowych CDS Bit 0 / Wybór CDS bit 0
p0840[0...n]	BI: ZAŁ/ WYŁ (WYŁ1) / ZAŁ/ WYŁ1 (WYŁ1)
p0844[0...n]	BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ2
p0845[0...n]	BI: Brak wybiegu/wybieg (WYŁ2) źródło sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ2
p0848[0...n]	BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 1 / 1. źr syg WYŁ3
p0849[0...n]	BI: Brak szybkiego hamowania/szybkie hamowanie (WYŁ3) źr. sygnału 2 / 2. źr syg WYŁ3
p0852[0...n]	BI: Zwolnienie pracy/blokada pracy / Zwolnienie pracy
p0854[0...n]	BI: Sterowanie przez PLC/brak sterowania przez PLC / Sterowanie PLC
p0855[0...n]	BI: Bezwarunkowe otwarcie hamulca trzymającego / Bezwar zwol ham
p0856[0...n]	BI: Zwolnienie regulatora prędkości obrotowej / Zwolnić reg n
p0858[0...n]	BI: Bezwarunkowe zamknięcie hamulca trzymającego / Bezwar zamkn ham
p1020[0...n]	BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 0 / Stała n_zad bit 0
p1021[0...n]	BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 1 / Stała n_zad bit 1
p1022[0...n]	BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 2 / Stała n_zad bit 2
p1023[0...n]	BI: Wybór stałej wartości zadanej prędkości obrotowej bit 3 / Stała n_zad bit 3
p1035[0...n]	BI: Potencjometr silnika wartość zadana wyżej / Mop wyżej
p1036[0...n]	BI: Potencjometr silnika wartość zadana niżej / Mop niżej
p1043[0...n]	BI: Potencjometr silnika przejęcie wartości nastawczej / Przej w nast Mop
p1055[0...n]	BI: Jog bit 0 / Pełzanie bit 0
p1056[0...n]	BI: Ruch impulsowy bit 1 / Pełzanie bit 1
p1110[0...n]	BI: Blokada ujemnego kierunku / Blokada ujem kier
p1111[0...n]	BI: Blokada dodatniego kierunku / Blokada dod kier
p1113[0...n]	BI: Inwersja wartości zadanej / Inw wart zad
p1140[0...n]	BI: Zwolnienie generatora fun. ramp/blokada generatora fun. ramp / Zwolnienie GFR
p1141[0...n]	BI: Kontynuacja generatora fun. ramp/zamrożenie generatora fun. ramp / Kontynuacja GFR
p1142[0...n]	BI: Zwolnienie wartości zadanej/blokada wartości zadanej / Zwol wart zad
p1201[0...n]	BI: Źródło sygnału zwolnienia lotnego startu / Ź s zwol lot start
p1230[0...n]	BI: Aktywacja hamowania DC / Akt hamowania DC
p2080[0...15]	BI: Przetwornik binektor/konektor słowo stanu 1 / Bin/kon ZSW1
p2103[0...n]	BI: 1. Kwitowanie błędów / 1. kwitowanie
p2104[0...n]	BI: 2. Kwitowanie zakłóceń / 2. kwitowanie
p2106[0...n]	BI: Błąd zewnętrzny 1 / Błąd zew 1
p2112[0...n]	BI: Alarm zewnętrzny 1 / Alarm zew 1
p2200[0...n]	BI: Zwolnienie regulatora technologicznego / Zwol reg tech
p2220[0...n]	BI: Regulator technologiczny, wybór stałej wartości bit 0 / Reg_tech wyb bit 0
p2221[0...n]	BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 1 / R tech wyb bit 1
p2222[0...n]	BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 2 / R tech wyb bit 2
p2223[0...n]	BI: Regulator technologii wybór wartości stałej bit 3 / R tech wyb bit 3
p2235[0...n]	BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana wyższa / RTechh Mop wyżej
p2236[0...n]	BI: Regulator technologii potencjometr silnika wartość zadana niżej / RTechh Mop niżej
p2286[0...n]	BI: Zatrzymanie integratora regulatora technologicznego / Reg_tech stop int
p3330[0...n]	BI: 2-3-WIRE Control Command 1 / 2-3-WIRE CC_1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p3331[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 2 / 2-3-WIRE CC_2
p3332[0...n] BI: 2-3-WIRE Control Command 3 / 2-3-WIRE CC_3
p8785 BI: CAN słowo stanu bit 8 / Słowo stanu bit 8
p8786 BI: CAN słowo stanu bit 14 / Słowo stanu bit 14
p8787 BI: CAN słowo stanu bit 15 / Słowo stanu bit 15

1.4.2 Parametr wejścia konektorowe

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: CI
p0771[0...1] CI: Źródło sygnału wyjść analogowych CU / Źr syg AO CU
p1044[0...n] CI: Potencjometr silnika wartość nastawcza / Wart nast Mop
p1070[0...n] CI: Główna wartość zadana / Główna wart zadana
p1071[0...n] CI: Skalowanie głównej wartości zadanej / Skal gł wart zad
p1075[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana / Dod. wart. zadana
p1076[0...n] CI: Skalowanie dodatkowej wartości zadanej / Skal dod wart zad
p1330[0...n] CI: Sterowanie U/f wartość zadana napięcia niezależnie / Niezal w zad U U/f
p1352[0...n] CI: Motor holding brake starting frequency signal source / Brake f_start
p1475[0...n] CI: Wartość nastawcza momentu obr. reg. prędk. dla hamulca silnika / Nast M reg n MHB
p1511[0...n] CI: Dodatkowy moment obrotowy 1 / M_dod 1
p1522[0...n] CI: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny
p1523[0...n] CI: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny
p1552[0...n] CI: Skalowanie górnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal g b off
p1554[0...n] CI: Skalowanie dolnej granicy momentu obr. bez przesunięcia / M_max skal d b off
p1571[0...n] CI: Dodatkowa wartość zadana strumienia / Dod wart zad strum
p2016[0...3] CI: Comm IF USS PZD send word / Comm USS send word
p2051[0...7] CI: PROFIdrive PZD send word / PZD send word
p2253[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 1 / RTechh wart zad 1
p2254[0...n] CI: Regulator technologii wartość zadana 2 / R_tech wart zad 2
p2264[0...n] CI: Regulator technologii wartość rzeczywista / RTechh wart rzecz
p2289[0...n] CI: Regulator technologii sygnał sterowania wyprzedzającego / RTechh ster wstęp
p2296[0...n] CI: Regulator technologii wyjście skalowanie / RTechh skal wyj
p2297[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia maksymalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s max
p2298[0...n] CI: Źródło sygnału ograniczenia minimalnego regulatora technol. / Reg_tech ź_s min
p2299[0...n] CI: Offset ograniczenia regulatora technologicznego / Reg_tech offs ogr

1.4.3 Parametr wyjścia binektorowe

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: BO
r0751.0...9 BO: CU analog inputs status word / CU AI status word
r0785.0...1 BO: CU analog outputs status word / CU AO ZSW
r0807.0 BO: Priorytet sterowania aktywny / Priorytet ster akt
r1025.0 BO: Fixed speed setpoint status / n_setp_fix status
r2043.0...2 BO: PROFIdrive PZD state / PD PZD state
r2090.0...15 BO: PROFIdrive PZD1 receive bit-serial / PZD1 recv bitw
r2091.0...15 BO: PROFIdrive PZD2 receive bit-serial / PZD2 recv bitw
r2092.0...15 BO: PROFIdrive PZD3 receive bit-serial / PZD3 recv bitw
r2093.0...15 BO: PROFIdrive PZD4 receive bit-serial / PZD4 recv bitw
r2094.0...15 BO: Wyjście binektorowe przetwornika konektor-binektor / Wyjście kon/bin
r2095.0...15 BO: Wyjście binektorowe przetwornika konektor-binektor / Wyjście kon/bin

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.4.4 Parametr wyjścia konektorowe

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: CO

r0021	CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona / n_rzecz_wygł
r0025	CO: Napięcie wyjściowe wygładzone / U_wyj wygł
r0026	CO: Napięcie obwodu DC wygładzone / Udc wygł
r0027	CO: Wygładzona bezwzględna wartość rzeczywista prądu / Wygł moduł I_rzecz
r0032	CO: Wygładzona wartość rzeczywista mocy czynnej / P_czynna_rzecz wyg
r0034	CO: Obciążenie silnika / Obciążenie silnika
r0035	CO: Temperatura silnika / Temp sil
r0036	CO: Przeciążenie I2t jednostki mocy / Przeciąż I2t JM
r0037[0...19]	CO: Temperatury jednostki mocy / Temperatury JM
r0060	CO: Wartość zadana prędkości obr.przed filtrem wartości zadanej / n_zad przed filtr
r0062	CO: Wartość zadana obrotów za filtrem / n_zad po filtrze
r0063[0...2]	CO: Obroty rzeczywiste / n_rzecz
r0064	CO: Różnica regulacji regulatora obrotów / Różn reg reg n
r0066	CO: Częstotliwość wyjściowa / f_wyj
r0067	CO: Maksymalny prąd wyjściowy / I_wyj maks
r0068[0...1]	CO: Bezwzględna wartość rzeczywista prądu / I_rzecz moduł
r0069[0...6]	CO: Rzeczywista wartość prądu fazowego / Wart rzecz I_faz
r0070	CO: Rzeczywista wartość napięcia obwodu DC / Udc wart rz
r0072	CO: Napięcie wyjściowe / U_wyj
r0074	CO: Stopień wysterowania / Stopień wyster
r0075	CO: Wartość zadana prądu wytwarzającego pole / Id_zad
r0076	CO: Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego pole / Id_rzecz
r0077	CO: Wartość zadana prądu wytwarzającego moment / Wartość zadana Iq
r0078	CO: Wartość rzeczywista prądu wytwarzającego moment / Iq_rz
r0079	CO: Wart. zadana momentu obr. / M_zad łącznie
r0080[0...1]	CO: Wartość rzeczywista momentu / M_rzecz
r0081	CO: Wykorzystanie momentu / M_wykorzyst
r0082[0...2]	CO: Wartość rzeczywista mocy czynnej / P_rzecz
r0083	CO: Wartość zadana strumienia / W zad strumienia
r0084[0...1]	CO: Wartość rzeczywista strumienia / W rzecz strumienia
r0087	CO: Rzeczywista wartość współczynnika mocy / Cos phi rzecz
r0289	CO: Maksymalny prąd wyjściowy części mocy / I_wyj max JM
r0752[0...1]	CO: CU Wejścia analogowe, napięcie/prąd na wejściu, aktualny / Akt U/I AI CU
r0755[0...1]	CO: Wartość aktualna wejść analogowych CU w procentach / Akt wart AI CU w %
r0944	CO: Zmiany bufora błędów licznik / Zmiany bufora F
p1001[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 1 / Stała n_zad 1
p1002[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 2 / Stała n_zad 2
p1003[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 3 / Stała n_zad 3
p1004[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 4 / Stała n_zad 4
p1005[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 5 / Stała n_zad 5
p1006[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 6 / Stała n_zad 6
p1007[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 7 / Stała n_zad 7
p1008[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 8 / Stała n_zad 8
p1009[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 9 / Stała n_zad 9
p1010[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 10 / Stała n_zad 10
p1011[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 11 / Stała n_zad 11
p1012[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 12 / Stała n_zad 12
p1013[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 13 / Stała n_zad 13
p1014[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 14 / Stała n_zad 14
p1015[0...n]	CO: Stała wartość zadana prędkości obrotowej 15 / Stała n_zad 15

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r1024	CO: Skuteczna stała wartość zadana prędkości obrotowej / Skut stała n_zad
r1045	CO: Wartość zad. prędk. obr. motopotencjometru przed zad. rozruchu / n_zadMop przed GFR
r1050	CO: Wartość zadana za generatorem funkcji ramp motopotencjometru / W zad Mop po GFR
r1073	CO: Skuteczna główna wartość zadana / Skut gł wart zad
r1077	CO: Skuteczna dodatkowa wartość zadana / Skut dod wart zad
r1078	CO: Skuteczna łączna wartość zadana / Skut łączna w zad
p1083[0...n]	CO: Granica prędkości obrotowej dodatniego kierunku obrotów / n_gran dodatnia
r1084	CO: Skuteczna dodatnia granica prędkości obrotowej / Skut dod n_gran
p1086[0...n]	CO: Granica prędkości obrotowej ujemnego kierunku obrotów / n_gran ujemna
r1087	CO: Skuteczna ujemna granica prędkości obrotowej / Skut ujem n_gran
r1112	CO: Wartość zadana prędkości obrotowej po ograniczeniu minimum / n_zad po ogr_min
r1114	CO: Wartość zadana po ograniczeniu kierunku / Wart zad po ogr
r1119	CO: Wartość zadana na wejściu generatora funkcji ramp / Wart zad wej GFR
r1149	CO: Przyspieszenie generatora funkcji ramp / Przyspieszenie GFR
r1150	CO: Wartość zadana prędkości obrotowej na wyjściu GFR / n_zad na wyj GFR
r1170	CO: Sumaryczna wartość zadana regulatora prędkości obrotowej / Suma w zad reg n
r1258	CO: Wyjście regulatora Udc / Wyjście reg Udc
r1298	CO: Regulator Udc wyjście (U/f) / Wyjście reg Udc
r1337	CO: Kompensacja poślizgu wartość rzeczywista / W rzecz komp pośl
r1343	CO: Regulator I_max wyjście częstotliwościowe / Wyj f reg I_max
r1348	CO: U/f control Eco factor actual value / U/f Eco fac act v
p1351[0...n]	CO: Częstotliwość początkowa hamulca trzymającego silnika / f_start hamulec
r1438	CO: Regulator prędkości obrotowej wartość zadana prędkości obrotowej / n_zad reg n
r1445	CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona / n_act smooth
r1482	CO: Regulator prędkości obrotowej wyjście momentu obrotowego I / Wyjście I M reg n
r1493	CO: Moment bezwładności całkowity / M_bezwł całkowity
r1508	CO: Wartość zadana momentu obrotowego przed momentem dodatkowym / M_zad przed M_dod
r1516	CO: Moment obrotowy dodatkowy i przyspieszający / M_dod+M_przysp
p1520[0...n]	CO: Granica momentu obrotowego górna / M_max górny
p1521[0...n]	CO: Granica momentu obrotowego dolna / M_max dolny
p1524[0...n]	CO: Granica momentu obrotowego górna/motoryczna skalowanie / M_max g/sil skal
p1525[0...n]	CO: Granica momentu obrotowego dolna skalowanie / Skal dolne M_max
r1526	CO: Granica momentu obrotowego górna bez offsetu / M_max g bez skal
r1527	CO: Granica momentu obrotowego dolna bez offsetu / M_max d bez offs
r1538	CO: Granica momentu obrotowego górna działa / Skut górny M_max
r1539	CO: Granica momentu obrotowego dolna działa / Skut dolny M_max
r1547[0...1]	CO: Granica momentu obrotowego dla wyjścia regulatora obrotów / M_max wyj reg n
p1570[0...n]	CO: Wartość zadana strumienia / W. zad. strumienia
r1598	CO: Łączna wartość zadana strumienia / Łączna w zad strum
r1732[0...1]	CO: Wartość zadana napięcia podłużnego / U_zad_wzdłużne
r1733[0...1]	CO: Wartość zadana napięcia poprzecznego / U_zad_poprzeczne
r1801[0...1]	CO: Częstotliwość impulsów / Częst pulsowania
r2050[0...7]	CO: PROFIBUS PZD receive word / PZD recv word
r2089[0...4]	CO: Przetwornik binektor/konektor wysyłanie słowa stanu / Wys ZSW bin/kon
r2120	CO: Sum of fault and alarm buffer changes / Sum buffer changed
r2169	CO: Wartość rzeczywista prędkości obrotowej wygładzona komunikaty / n_rzecz wygł kom
p2201[0...n]	CO: Regulator technologiczny, stała wartość 1 / Reg_tech w zad 1
p2202[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 2 / St w zad r tech 2
p2203[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 3 / St w zad r tech 3
p2204[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 4 / St w zad r tech 4
p2205[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 5 / St w zad r tech 5
p2206[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 6 / St w zad r tech 6
p2207[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 7 / St w zad r tech 7

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

p2208[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 8 / St w zad r tech 8
p2209[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 9 / St w zad r tech 9
p2210[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 10 / St w zad r tech 10
p2211[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 11 / St w zad r tech 11
p2212[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 12 / St w zad r tech 12
p2213[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 13 / St w zad r tech 13
p2214[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 14 / St w zad r tech 14
p2215[0...n]	CO: Regulator technologii wartość stała 15 / St w zad r tech 15
r2224	CO: Regulator technologiczny, stała wartość skuteczna / Reg_tech st w skut
r2245	CO: Wart. zad. przed GFR motopotencjometru reg. technologicznego / RTechh Mop prz GFR
r2250	CO: Wart. zad. po GFR motopotencjometru reg. technologicznego / RTechh Mop po GFR
r2260	CO: Regulator technologii wartość zadana za generatorem funkcji / RTechh zad po GFR
r2266	CO: Regulator technologii wartość rzeczywista za filtrem / RTechh rzecz p fil
r2272	CO: Wartość rzeczywista regulatora technologicznego wyskalowana / Reg_tec w rz skal
r2273	CO: Regulator technologii błąd / RTechh błąd
p2291	CO: Regulator technologii ograniczenie maksymalne / RTechh ogr max
p2292	CO: Regulator technologii ograniczenie minimalne / RTechh ogr min
r2294	CO: Regulator technologii sygnał wyjściowy / RTechh syg wyj
p2295	CO: Regulator technologii wyjście skalowanie / RTechh skal wyj
r2344	CO: Technology controller last speed setpoint (smoothed) / Tec_ctrl n_setp_sm
p2900[0...n]	CO: Stała wartość 1 [%] / Stała wart 1 [%]
p2901[0...n]	CO: Wartość stała 2 [%] / Stała wart 2 [%]
r2902[0...14]	CO: Stała wartość [%] / Stałe wartości [%]
p2930[0...n]	CO: Stała wartość M [Nm] / Stała wart M [Nm]
r8784	CO: CAN słowovstanu / Słowo stanu

1.4.5 Parametr wyjścia konektorowe/binektorowe

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk, Type: CO/BO

r0046.0...31	CO/BO: Brakujące zezwolenia / Brakujące zezwol
r0050.0...1	CO/BO: Skuteczny zestaw danych rozkazowych (CDS, Command Data Set) / Skuteczny CDS
r0052.0...15	CO/BO: Słowo stanu 1 / Słowo stanu 1
r0053.0...11	CO/BO: Słowo stanu 2 (ZSW2) / Słowo stanu 2
r0054.0...15	CO/BO: Słowo sterowania 1 / Słowo sterowania 1
r0055.0...15	CO/BO: Supplementary control word / Suppl STW
r0056.0...15	CO/BO: Słowo stanu regulacji / Sł stanu regulacji
r0722.0...11	CO/BO: CU stan (status) wejść cyfrowych / Stan DI CU
r0723.0...11	CO/BO: CU odwrócony stan (status) wejść cyfrowych / Odwr stan DI CU
r0835.2...8	CO/BO: Słowo stanu przełączenia zestawu danych / ZSW DDS
r0836.0...1	CO/BO: Wybrany zestaw rozkazowych (CDS, Command Data Set) / Wybrany CDS
r0898.0...14	CO/BO: Słowo sterowania sterowanie przebiegiem / STW ster sekw
r0899.0...13	CO/BO: Słowo stanu sterowanie przebiegiem / Sł stanu ster sekw
r1198.0...15	CO/BO: Słowo sterowania kanału wartości zadanej / Sł ster kan w zad
r1239.8...13	CO/BO: Słowo stanu hamowania DC / DCBRK ZSW
r1406.4...15	CO/BO: Słowo sterowania regulator prędkości obrotowej / Sł ster reg n
r1407.0...15	CO/BO: Słowo stanu regulator prędkości obrotowej / Sł stanu reg n
r1408.0...14	CO/BO: Słowo stanu regulatora prądu / ZSW reg I
r2129.0...15	CO/BO: Słowo wyzwalania dla błędów i alarmów / Słowo wyzwalania
r2135.12...15	CO/BO: Słowo stanu błędów/alarmów 2 / ZSW błąd/alarm 2
r2138.7...15	CO/BO: Słowo sterowania błędów/alarmów / STW błąd/alarm
r2139.0...12	CO/BO: Słowo stanu zakłócenia/ostrzeżenia 1 / ZSW zakł/ostrz 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

r2197.0...13	CO/BO: Słowo stanu nadzory 1 / Sł stan kontroli 1
r2198.0...13	CO/BO: Słowo stanu nadzory 2 / ZSW kontroli 2
r2199.0...11	CO/BO: Słowo stanu nadzory 3 / Sł stan kontroli 3
r2225.0	CO/BO: Słowo stanu wyboru stałej wartości regulatora technologicznego / Reg_tech ZSW st w
r2349.0...12	CO/BO: Słowo stanu regulatora technologicznego / Reg_tech stan
r3113.0...15	CO/BO: NAMUR lista bitów komunikatów / Lista bitowa NAMUR
r3333.0...3	CO/BO: 2-3-WIRE Output / 2-3-WIRE OUT
r3859.0	CO/BO: Compound braking status word / Compound Br ZSW
r9772.0...20	CO/BO: Status SI (procesor 1) / Status SI P1
r9773.0...31	CO/BO: Status SI (procesor 1 + procesor 2) / Status SI P1+P2
r9872.0...20	CO/BO: Status SI (procesor 2) / Status SI P2

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

1.5 Szybkie uruchomienie (p0010 = 1)

Parametry potrzebne do szybkiego uruchomienia (p0010 = 1) są przedstawione w Tabela 1-7:

Tabela 1-7 Szybkie uruchomienie (p0010 = 1)

Nr param.	Nazwa	Poziom dostępu	Zmienialny
p0010	Filtr parametrów uruchamiania	1	C(1)T
p0015	Makro jednostka napędowa	1	C(1)
p0100	Norma silnika IEC/NEMA	1	C(1)
p0205	Zastosowanie przekształtnika	1	C(1,2)
p0230	Typ filtra napędu po stronie silnika	1	C(1,2)
p0300	Wybór typu silnika	2	C(1,3)
p0301	Numer kodowy silnika, wybór	2	C(1,3)
p0304	Napięcie znamionowe silnika	1	C(1,3)
p0305	Prąd znamionowy silnika	1	C(1,3)
p0307	Moc znamionowa silnika	1	C(1,3)
p0308	Znamionowy współczynnik mocy silnika	1	C(1,3)
p0309	Znamionowy współczynnik sprawności silnika	1	C(1,3)
p0310	Częstotliwość znamionowa silnika	1	C(1,3)
p0311	Znamionowa prędkość obrotowa silnika	1	C(1,3)
p0316	Stała momentu obrotowego silnika	4	C(1,3)UT
p0322	Maksymalna prędkość obrotowa silnika	1	C(1,3)
p0323	Prąd maksymalny silnika	1	C(1,3)
p0335	Rodzaj chłodzenia silnika	2	C(1,3)T
p0500	Zastosowanie technologiczne	2	C(1,5)T
p0640	Ograniczenie prądu	2	C(1,3)UT
p0922	PROFIdrive Wybór telegramu	1	C(1)T
p0970	Przywracanie ustawień fabrycznych	1	C(1,30)
p1080	Minimalna prędkość obrotowa	1	C(1)T
p1082	Maksymalna prędkość obrotowa	1	C(1)T
p1120	Generator funkcji rampy, czas przyspieszania	1	C(1)UT
p1121	Generator funkcji rampy, czas hamowania	1	C(1)UT
p1135	WYŁ3 Czas hamowania	2	C(1)UT
p1300	Tryb sterowania/regulacji	2	C(1)T
p1900	Identyfikacja danych silnika i pomiar na wirującym silniku	2	C(1)T
p3900	Zakończenie szybkiego uruchomienia	1	C(1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Gdy zostanie ustawiona wartość parametru p0010 = 1, za pomocą parametru p0003 (poziom dostępu użytkownika) można dokonać wyboru ilości dostępnych parametrów.

Na zakończenie procedury szybkiego uruchomienia proszę ustawić p3900 = 1, aby przeprowadzić wymagane obliczenia silnika z przywróceniem nastaw fabrycznych przekształtnika (przywrócenie nastaw fabrycznych dotyczy parametrów, które nie są zawarte w liście parametrów szybkiego uruchomienia p0010 = 1).

Wskazówka

Dotyczy to tylko szybkiego uruchomienia.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Schematy funkcjonalne 2

Treść

2.1	Spis treści - schematy funkcjonalne	2-270
2.2	Objaśnienia dotyczące schematów funkcjonalnych	2-275
2.3	Przegląd	2-280
2.4	Zaciski wejściowe/wyjściowe	2-288
2.5	Komunikacja	2-294
2.6	Wewnętrzne słowa sterujące/stanu	2-320
2.7	Sterowanie hamulcem	2-337
2.8	Safety Integrated	2-339
2.9	Kanał wartości zadanej	2-345
2.10	Sterowanie U/f	2-353
2.11	Sterowanie wektorowe	2-357
2.12	Funkcje technologiczne	2-373
2.13	Regulator technologiczny	2-375
2.14	Sygnały i funkcje monitoringu	2-380
2.15	Błędy i alarmy	2-389
2.16	Zestawy danych	2-394

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.1 Spis treści - schematy funkcjonalne

2.2 Objaśnienia dotyczące schematów funkcjonalnych 2-275
1020 – Objaśnienia symboli (Część 1) 2-276
1021 – Objaśnienia symboli (Część 2) 2-277
1022 – Objaśnienia symboli (Część 3) 2-278
1030 – Sposób postępowania z techniką BICO 2-279

2.3 Przegląd 2-280
1520 – PROFIdrive / PROFIBUS 2-281
1530 – Wewnętrzne słowa sterowania/stanu, zestawy danych 2-282
1550 – Kanał wartości zadanej 2-283
1690 – Sterowanie wektorowe, sterowanie U/f 2-284
1700 – Sterowanie wektorowe, regulacja prędkości obrotowej i tworzenie ograniczenia momentu 2-285
1710 – Sterowanie wektorowe, regulacja prądu 2-286
1750 – Funkcje monitorujące, błędy, alarmy 2-287

2.4 Zaciski wejściowe/wyjściowe 2-288
2220 – Wejścia cyfrowe z rozdzielonymi potencjałami (DI0 ... DI5) 2-289
2223 – Wejścia analogowe jako wejścia cyfrowe (DI11) 2-290
2230 – wyjścia cyfrowe (DO0 ... DO1) 2-291
9567 – Wejście analogowe 0 (AI0) 2-292
9573 – Wyjście analogowe 0 (AO0) 2-293

2.5 Komunikacja 2-294
2.5.1 Interfejs magistrali komunikacyjnej (USS, Modbus) (G120C USS/MB) 2-294
9310 – Konfiguracja, adresy i diagnoza 2-295
9342 – STW1 Połączenia słowa sterującego 2-296
9352 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu 2-297
9360 – Telegram odbierany, dowolne połączenie poprzez BICO 2-298
9370 – Telegram wysyłany, dowolne połączenie poprzez BICO 2-299

2.5.2 PROFIdrive / PROFIBUS (G120C DP) 2-300
2410 – PROFIBUS (PB), adresy i diagnoza 2-301
2420 – Telegramy i dane procesowe (PZD) 2-302
2440 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD 2-303
2441 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 2) 2-304

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2442 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0) 2-305
2444 – STW3 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0) 2-306
2450 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD 2-307
2451 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 2) 2-308
2452 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0) 2-309
2454 – ZSW3 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0) 2-310
2468 – Telegram odbiorczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999) 2-311
2470 – Telegram nadawczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999) 2-312

2.5.3 CANopen (G120C CAN) 2-313
9204 – Telegram odbiorczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2) 2-314
9206 – Telegram odbiorczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1) 2-315
9208 – Telegram nadawczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2) 2-316
9210 – Telegram nadawczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1) 2-317
9220 – Słowo sterujące CANopen 2-318
9226 – Słowo stanu CANopen 2-319

2.6 Wewnętrzne słowa sterujące/stanu 2-320
2501 – Słowo sterujące, sterowanie sekwencyjne 2-321
2503 – Słowo stanu, sterowanie sekwencyjne 2-322
2505 – Słowo sterujące, kanał wartości zadanej 2-323
2510 – Słowo stanu 1 (r0052) 2-324
2511 – Słowo stanu 2 (r0053) 2-325
2512 – Słowo stanu 1 (r0054) 2-326
2513 – Słowo sterujące 2 (r0055) 2-327
2522 – Słowo stanu, regulator prędkości obrotowej 2-328
2526 – Słowo stanu, regulacja 2-329
2530 – Słowo stanu, regulacja prądu 2-330
2534 – Słowo stanu, monitoring 1 2-331
2536 – Słowo stanu, monitoring 2 2-332
2537 – Słowo stanu, monitoring 3 2-333
2546 – Słowo sterujące, błędy/alarmy 2-334
2548 – Słowo stanu, błędy/alarmy 1 i 2 2-335
2634 – Sterowanie sekwencyjne - brakujące zezwolenia 2-336

2.7 Sterowanie hamulcem 2-337
2701 – Zwykłe sterowanie hamulcem 2-338

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.8 Safety Integrated 2-339

2800 – Funkcje podstawowe, menedżer parametrów 2-340

2802 – Funkcje podstawowe, nadzory i błędy/alarmy 2-341

2804 – Funkcje podstawowe, słowa stanu 2-342

2810 – Funkcje podstawowe, STO: Safe Torque Off (niezawodnie wyłączony moment) 2-343

2812 – Funkcje podstawowe, F-DI: Fail-safe Digital Input (wejście cyfrowe odporne na błąd) 2-344

2.9 Kanał wartości zadanej 2-345

3010 – Częstotliwości stałe, wybór binarny (p1016 = 2) 2-346

3011 – Częstotliwości stałe, wybór bezpośredni (p1016 = 1) 2-347

3020 – Motopotencjometr 2-348

3030 – Główna/dodatkowa wartość zadana, skalowanie wartości zadanej, pełzanie . . 2-349

3040 – Ograniczenie i zmiana kierunku ruchu na przeciwny 2-350

3050 – Pasma pomijane i ograniczenia prędkości obrotowej 2-351

3070 – Rozszerzony generator funkcji rampy 2-352

2.10 Sterowanie U/f 2-353

6300 – Charakterystyka U/f i podbicie napięcia 2-354

6310 – Tłumienie rezonansu i kompensacja poślizgu 2-355

6320 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min 2-356

2.11 Sterowanie wektorowe 2-357

6030 – Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia 2-358

6040 – Regulator prędkości obrotowej 2-359

6060 – Wartość zadana momentu 2-360

6220 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min 2-361

6630 – Górna/dolna granica momentu 2-362

6640 – Granice prądu/mocy/momentu 2-363

6710 – Filtr wartości zadanej prądu 2-364

6714 – Regulator Iq i Id 2-365

6721 – Wartość zadana Id (PEM, p0300 = 2) 2-366

6722 – Charakterystyka osłabiania pola, wartość zadana Id (ASM, p0300 = 1) 2-367

6723 – Regulator osłabienia pola, regulator strumienia (ASM, p0300 = 1) 2-368

6724 – Regulator osłabienia pola (PEM, p0300 = 2) 2-369

6730 – Interfejs do modułu mocy (ASM, p0300 = 1) 2-370

6731 – Interfejs do modułu mocy (PEM, p0300 = 2) 2-371

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

6799 – Sygnały wyświetlania 2-372

2.12 Funkcje technologiczne 2-373
7017 – Hamowanie prądem stałym (p0300 = 1) 2-374

2.13 Regulator technologiczny 2-375
7950 – Wartości stałe, wybór binarny (p2216 = 2) 2-376
7951 – Wartości stałe, wybór bezpośredni (p2216 = 1) 2-377
7954 – Motopotencjometr 2-378
7958 – Sterowanie 2-379

2.14 Sygnały i funkcje monitoringu 2-380
8010 – Komunikaty prędkości obrotowej 1 2-381
8011 – Komunikaty prędkości obrotowej 2 2-382
8012 – Komunikaty momentu obrotowego, silnik zablokowany/uległ utykowi 2-383
8014 – Monitoring temperatury modułu mocy 2-384
8016 – Monitoring temperatury silnika 2-385
8017 – Termiczny model silnika I2t (PEM, p0300 = 2) 2-386
8020 – Funkcje monitoringu 1 2-387
8021 – Funkcje monitoringu 2 2-388

2.15 Błędy i alarmy 2-389
8060 – Bufor błędów 2-390
8065 – Bufor alarmów 2-391
8070 – Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129) 2-392
8075 – Konfiguracja błędów/alarmów 2-393

2.16 Zestawy danych 2-394
8560 – Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS) 2-395

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.2 Objaśnienia dotyczące schematów funkcjonalnych

Schematy funkcjonalne

1020 – Objaśnienia symboli (Część 1)	2-276
1021 – Objaśnienia symboli (Część 2)	2-277
1022 – Objaśnienia symboli (Część 3)	2-278
1030 – Sposób postępowania z techniką BICO	2-279

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Parameters

Symbol	Meaning
Parameter name [Unit] rxxxx[y..z]	Monitoring parameter with unit [Unit] and index range [y..z] or data set [C/D]
Parameter name from ... to [Unit] pxxxx[C/D] (Def)	Setting parameter with min/ max value and unit [Unit] data set [C/D] and factory setting (Def) *)

Connectors

Symbol	Meaning
Parameter name pxxxx[y..z] (Def)	Connector input CI with index range [y..z] or data set [C/D] and factory setting (Def) *)
Parameter name [Unit] rxxxx[y..z]	Connector output CO with unit [Unit] and with index range [y..z]

Binectors

Symbol	Meaning
Parameter name pxxxx[y..z] (Def.y)	Binector input BI with with index range [y..z] or data set [C/D] and factory setting.bit number (Def)
Parameter name rxxxx	Binector output BO

Data sets

Symbol	Meaning
pxxxx[C]	Parameter belongs to the Command Data Set (CDS).
pxxxx[D]	Parameter belongs to the Drive Data Set (DDS).

Connectors/binectors

Symbol	Meaning
Parameter name rxxxx rxxxx	Connector/binector output CO/BO

Pre-assigned connectors

Symbol	Meaning
Parameter name from ... to [Unit] pxxxx[D] (Def)	Setting parameter with min/ max value and unit [Unit] data set [D] and factory setting (Def)

Information on parameters, binectors, connectors

Symbol	Meaning
Parameter name	Parameter name (up to 18 characters)
[Unit]	[dimension unit]
rxxxx[y] or rxxxx[y...z] or rxxxx[y].ww or rxxxx.ww	"r" = monitoring parameter. These parameters are read-only "xxxx" stands for the parameter number "[y]" specifies the applicable index, "[y...z]" specifies the index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
pxxxx[y] or pxxxx[y...z] or pxxxx[y].ww or pxxxx.ww	"p" = setting parameter. These parameters can be changed. "xxxx" stands for the parameter number, "[y]" specifies the applicable index, "[y...z]" specifies the index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
from ... to	Value range.
(xxxx[y].ww)	Parameter number (xxxx) with Index number [y] and bit number .ww.
(Def)	Factory setting.
(Def.w)	Factory setting with bit number as prefix.
[aaaa.b]	Diagram references for setting parameters that occur a multiple number of times. [Function diagram number, signal path]

Cross references between diagrams

Symbol	Meaning
Signal path	The function diagrams are sub-divided into signal paths 1...8 in order to facilitate orientation.
Text → [aaaa.b]	Text = Unique signal designation aaaa = Signal goes to target diagram aaa b = Signal goes to signal path b
[cccc.d] → Text	Text = Unique signal designation cccc = Signal comes from source diagram cccc d = Signal comes from signal path d

To "function diagram name" [aaaa.b] = binectors.

Cross references for control bits

Symbol	Meaning
pxxxx [aaaa.b]	pxxxx= Original parameter of signal aaaa = Signal comes from source diagram aaaa b = Signal comes from signal path b

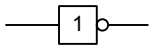
*) For some parameters the value for the factory setting is calculated during commissioning for they are dependent on Power Module and motor (see Section 1.1.1 "Calculated").

1	2	3	4	5	6	7	8
Explanations for the function diagrams					FP_1020_97_61.vsd	Function diagram	- 1020 -
Explanation of the symbols (Part 1)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

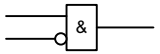
Rysunek 2-1 1020 – Objaśnienia symboli (Część 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

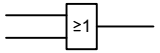
Symbols for logic functions



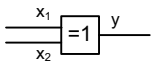
Logical inversion



AND element with logical inversion of an input signal

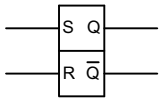


OR element



Exclusiv-OR/XOR

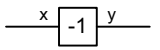
y = 1 when x1 != x2 is.



R/S flip-flop

S = setting input
R = reset input
Q = non-inverted output
Q = inverted output

Symbols for computational and closed-loop control functions

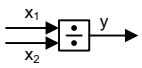


Sign reversal

y = -x

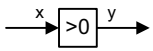
Absolute value generator

y = |x|



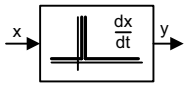
Divider

$y = \frac{x_1}{x_2}$



Comparator

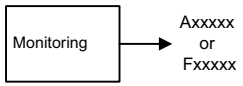
Output y = a logical "1", if the analog signal x > 0, i.e. is positive.



Differentiator

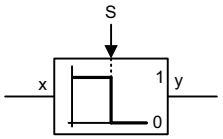
$y = \frac{dx}{dt}$

Symbol for monitoring



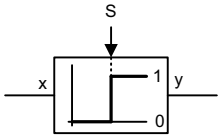
Monitoring

Symbols for computational and closed-loop control functions



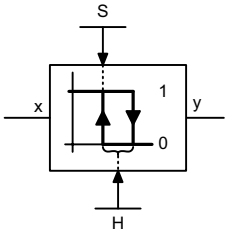
Threshold value switch 1/0

Outputs at y a logical "1" if x < S.



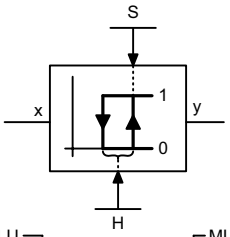
Threshold value switch 0/1

Outputs at y a logical "1" if x > S.



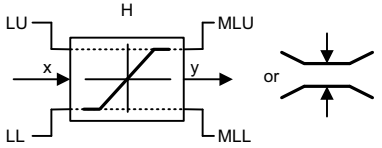
Threshold value 1/0 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x < S.
If x >= S + H then y returns to 0.



Threshold value 0/1 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x > S.
If x <= S - H then y returns to 0.



Limiter

x is limited to the upper limit LU and the lower limit LL and output at y.
The digital signals MLU and MLL have the value "1", if the upper or lower limit is active.

Sample & Hold element

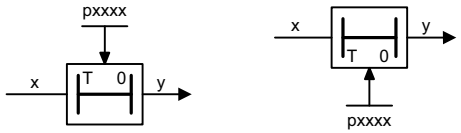
Sample and hold element.
y = x if SET = 1
(not retentively saved at POWER OFF)

1	2	3	4	5	6	7	8
Explanations for the function diagrams					FP_1021_97_61.vsd	Function diagram	- 1021 -
Explanation of the symbols (Part 2)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

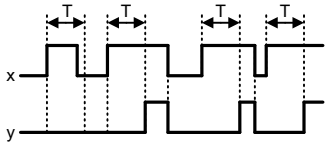
Rysunek 2-2 1021 – Objaśnienia symboli (Część 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

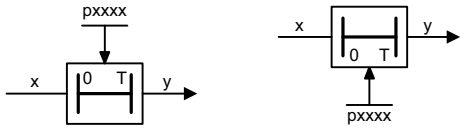
Switch-on delay



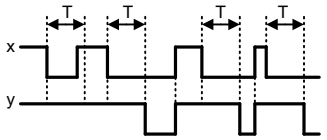
The digital signal x must have the value "1" without any interruption during the time T before output y changes to "1".



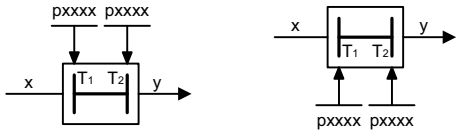
Switch-off delay



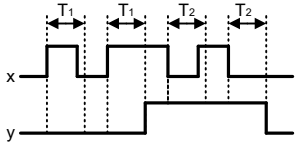
The digital signal x must have the value "0" without interruption during the time T before output y changes to "0".



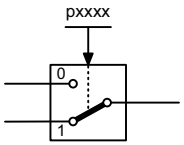
Delay (switch-on and switch-off)



The digital signal x must have the value "1" without interruption during time T1 or must have the value "0" during time T2 before output y changes its signal state.



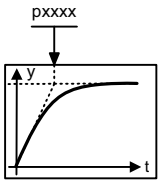
Switch symbol



Simple changeover switch

The switch position is shown according to the factory setting
(in this case, switch position 1 in the default state on delivery).

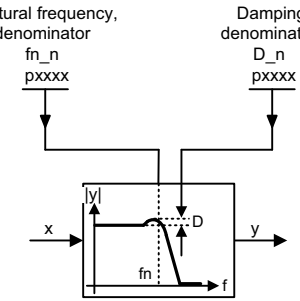
PT1 element



Delay element, first order.

pxxxx = time constant

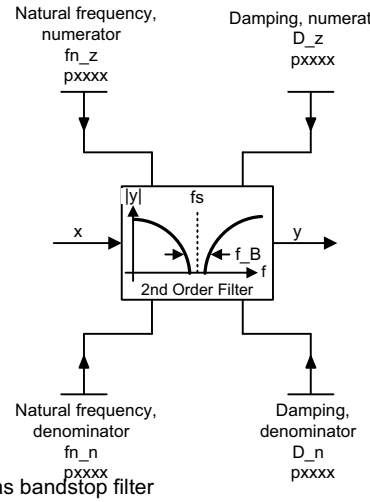
PT2 low pass



Transfer function

$$H(s) = \frac{1}{\left(\frac{s}{2\,\pi\,fn_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_n}{2\,\pi\,fn_n} \cdot s + 1}$$

2nd-order filter (bandstop/general filter)



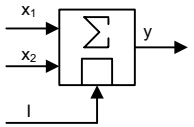
Used as bandstop filter

- center frequency fs:fn_z = fs
  fn_n = fs
- bandwidth f_B: D_z = 0
  $D_n = \frac{f_B}{2 \bullet fs}$

Transfer function when used as general filter

$$H(s) = \frac{\left(\frac{s}{2\,\pi\,fn_z}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_z}{2\,\pi\,fn_z} \cdot s + 1}{\left(\frac{s}{2\,\pi\,fn_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_n}{2\,\pi\,fn_n} \cdot s + 1}$$

Analog adder can be activated



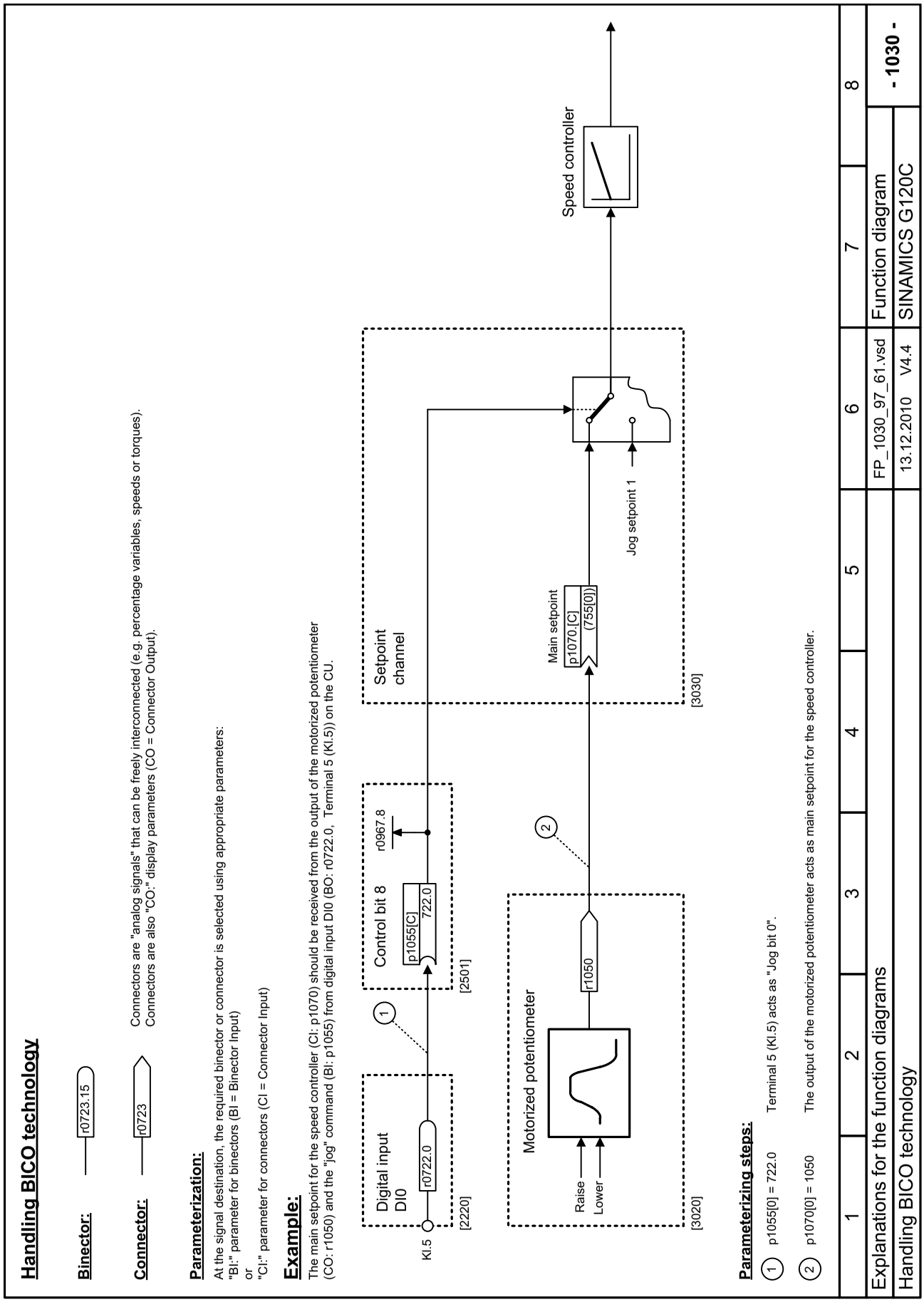
The following applies to I = 1 signal: y = x1 + x2

The following applies to I = 0 signal: y = x1

1	2	3	4	5	6	7	8
Explanations for the function diagrams					FP_1022_97_61.vsd	Function diagram	- 1022 -
Explanation of the symbols (Part 3)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

Rysunek 2-3 1022 – Objaśnienia symboli (Część 3)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-4 1030 – Sposób postępowania z techniką BICO

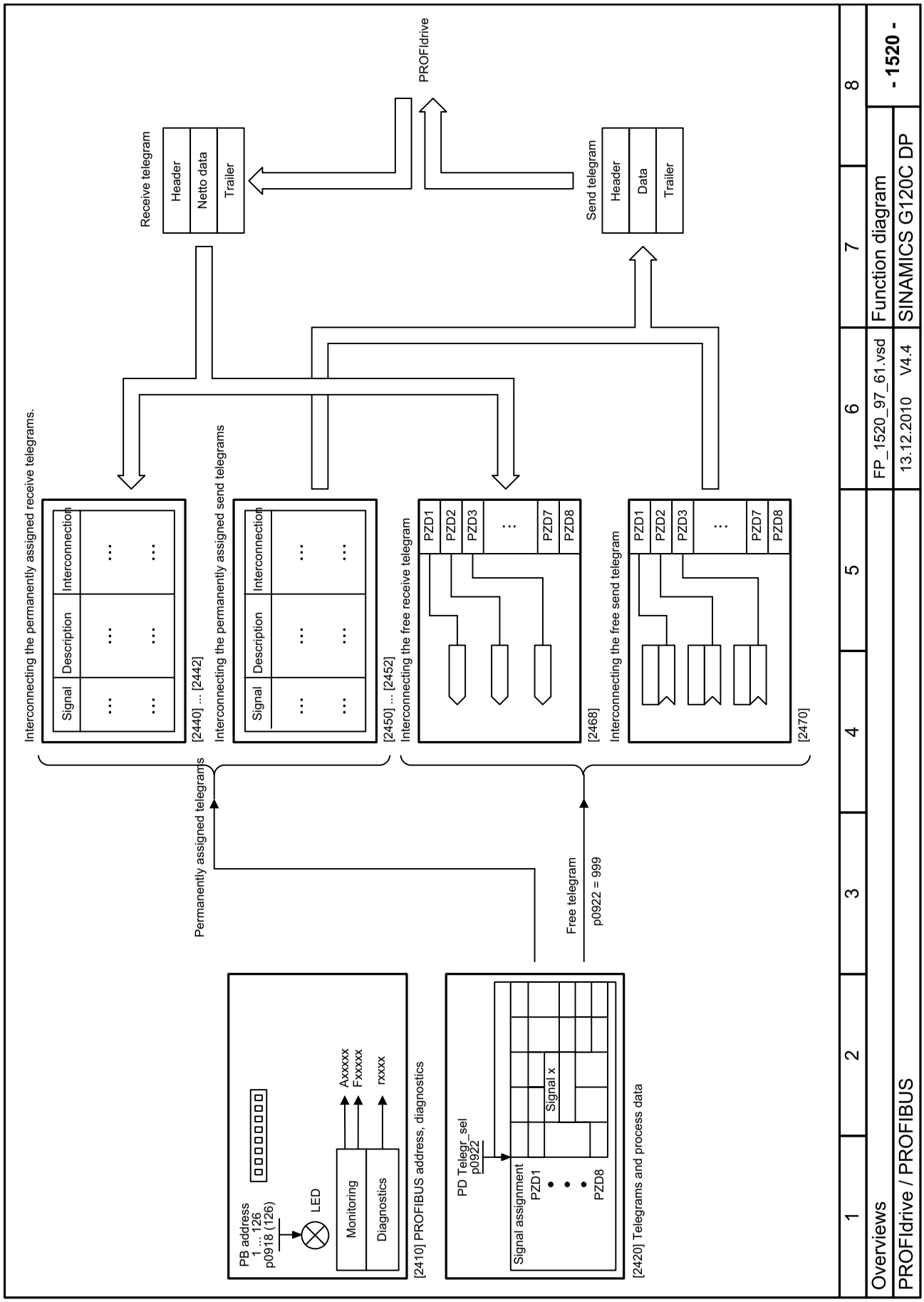
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.3 Przegląd

Schematy funkcjonalne

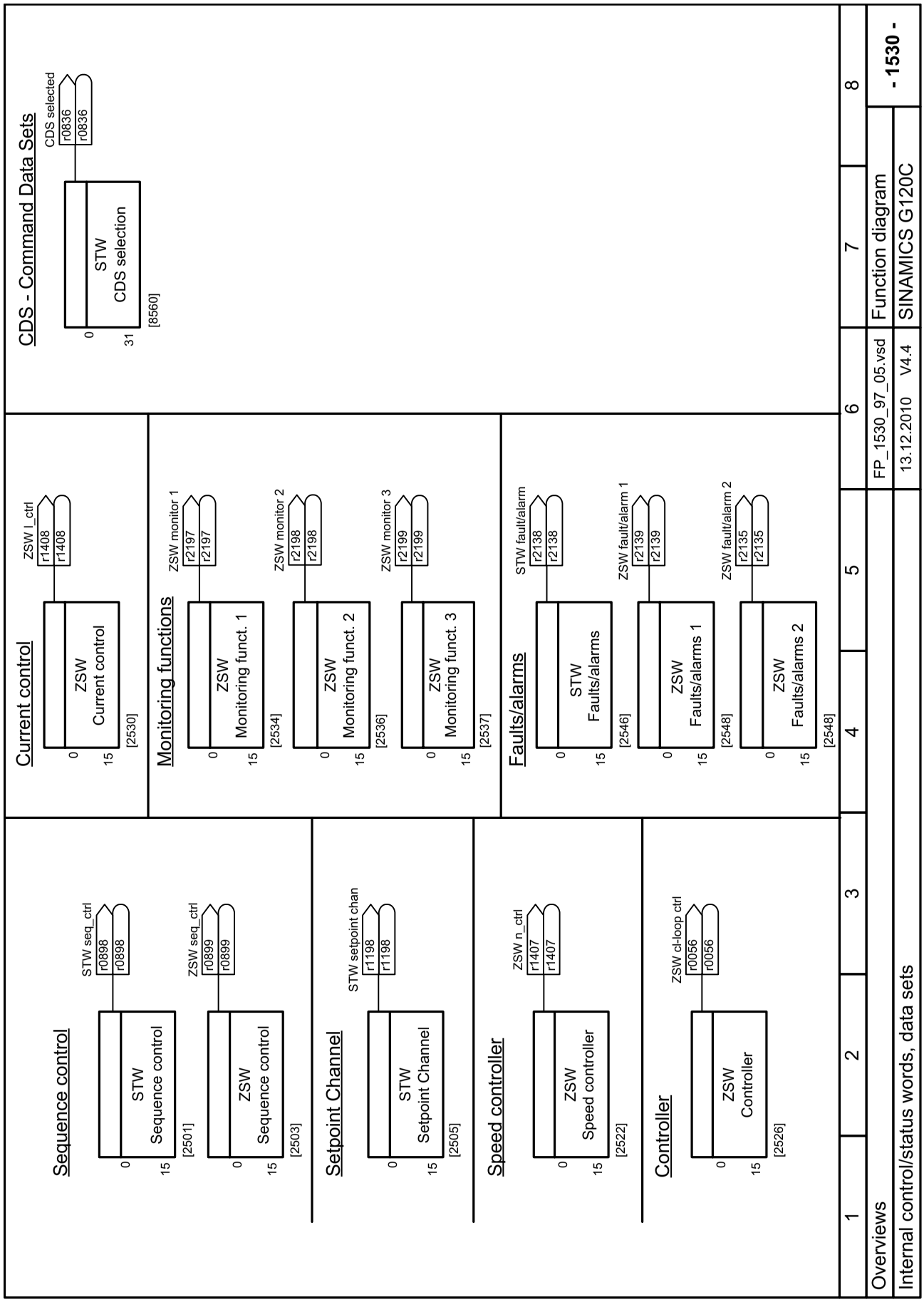
1520 – PROFIdrive / PROFIBUS	2-281
1530 – Wewnętrzne słowa sterowania/stanu, zestawy danych	2-282
1550 – Kanał wartości zadanej	2-283
1690 – Sterowanie wektorowe, sterowanie U/f	2-284
1700 – Sterowanie wektorowe, regulacja prędkości obrotowej i tworzenie ograniczenia momentu	2-285
1710 – Sterowanie wektorowe, regulacja prądu	2-286
1750 – Funkcje monitorujące, błędy, alarmy	2-287

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



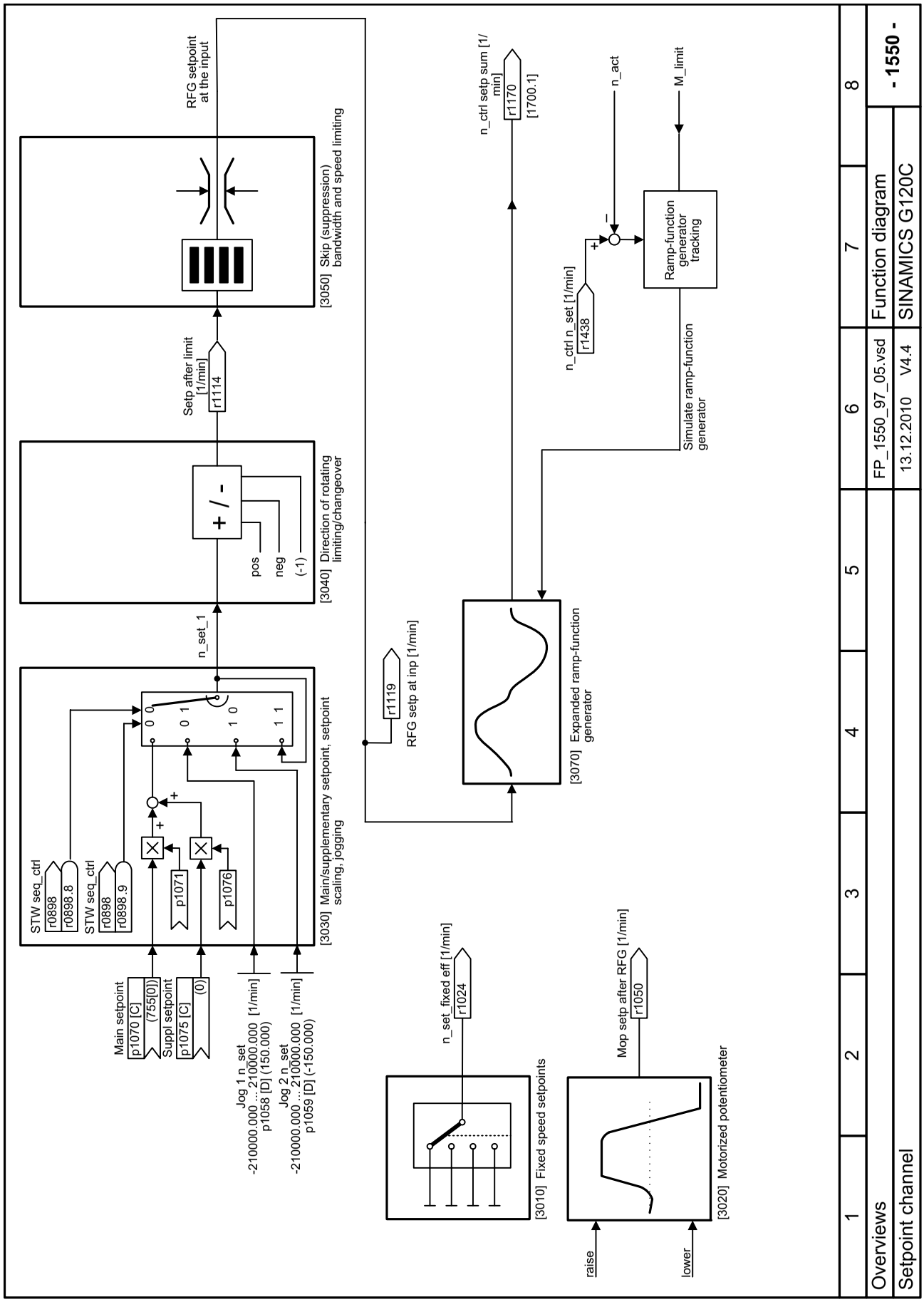
Rysunek 2-5 1520 – PROFIdrive / PROFIBUS

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



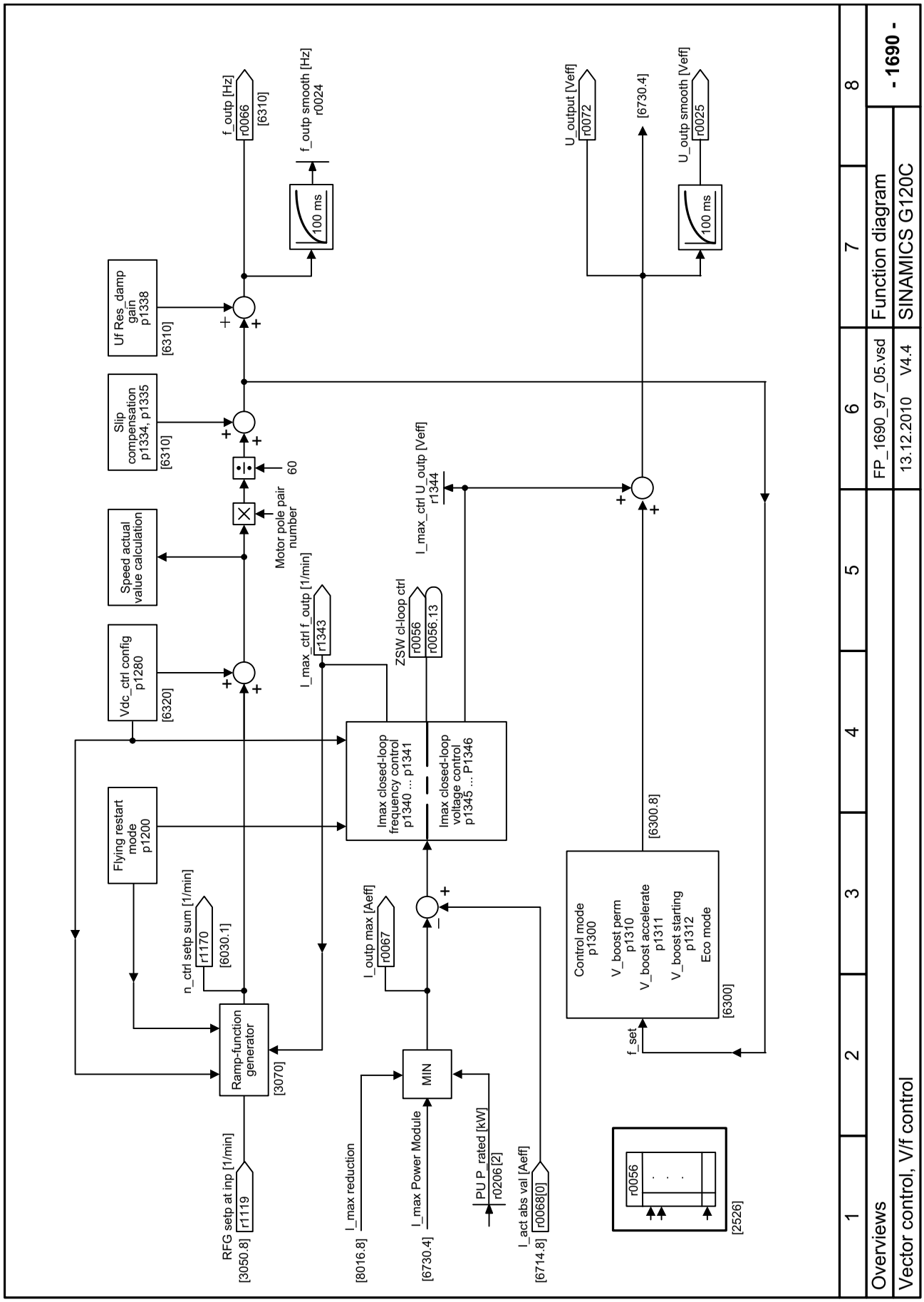
Rysunek 2-6 1530 – Wewnętrzne słowa sterowania/stanu, zestawy danych

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



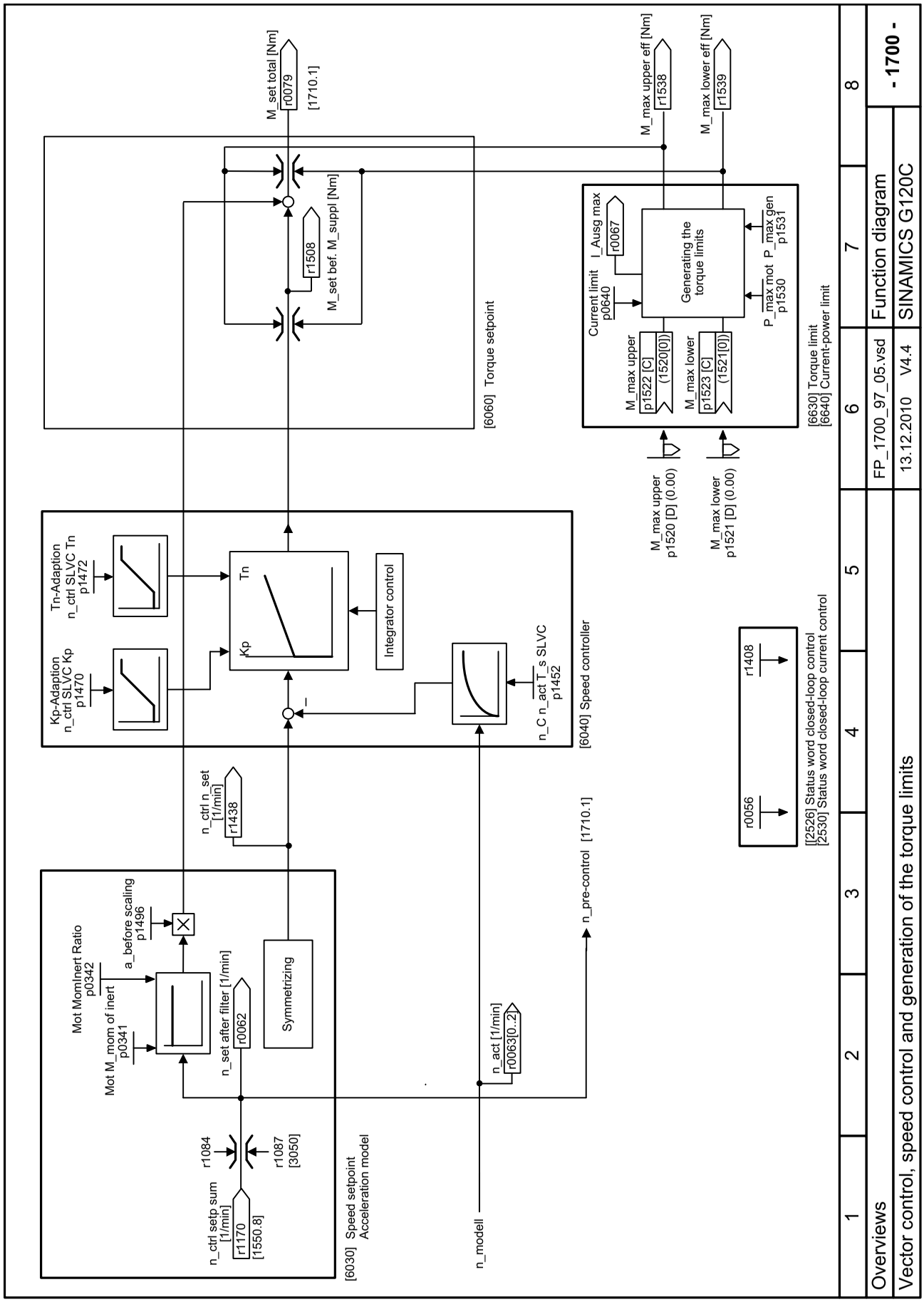
Rysunek 2-7 1550 – Kanał wartości zadanej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



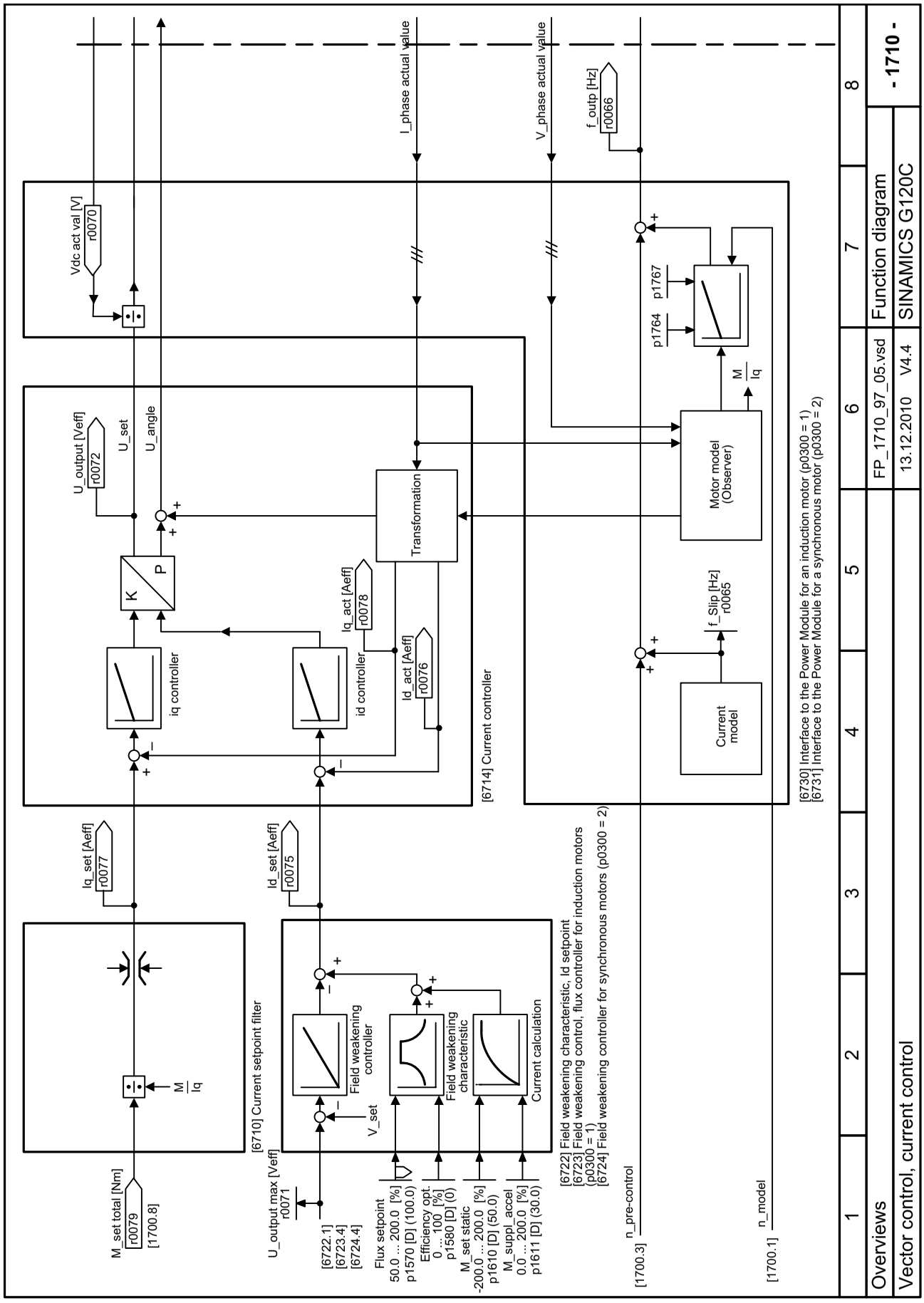
Rysunek 2-8 1690 – Sterowanie wektorowe, sterowanie U/f

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



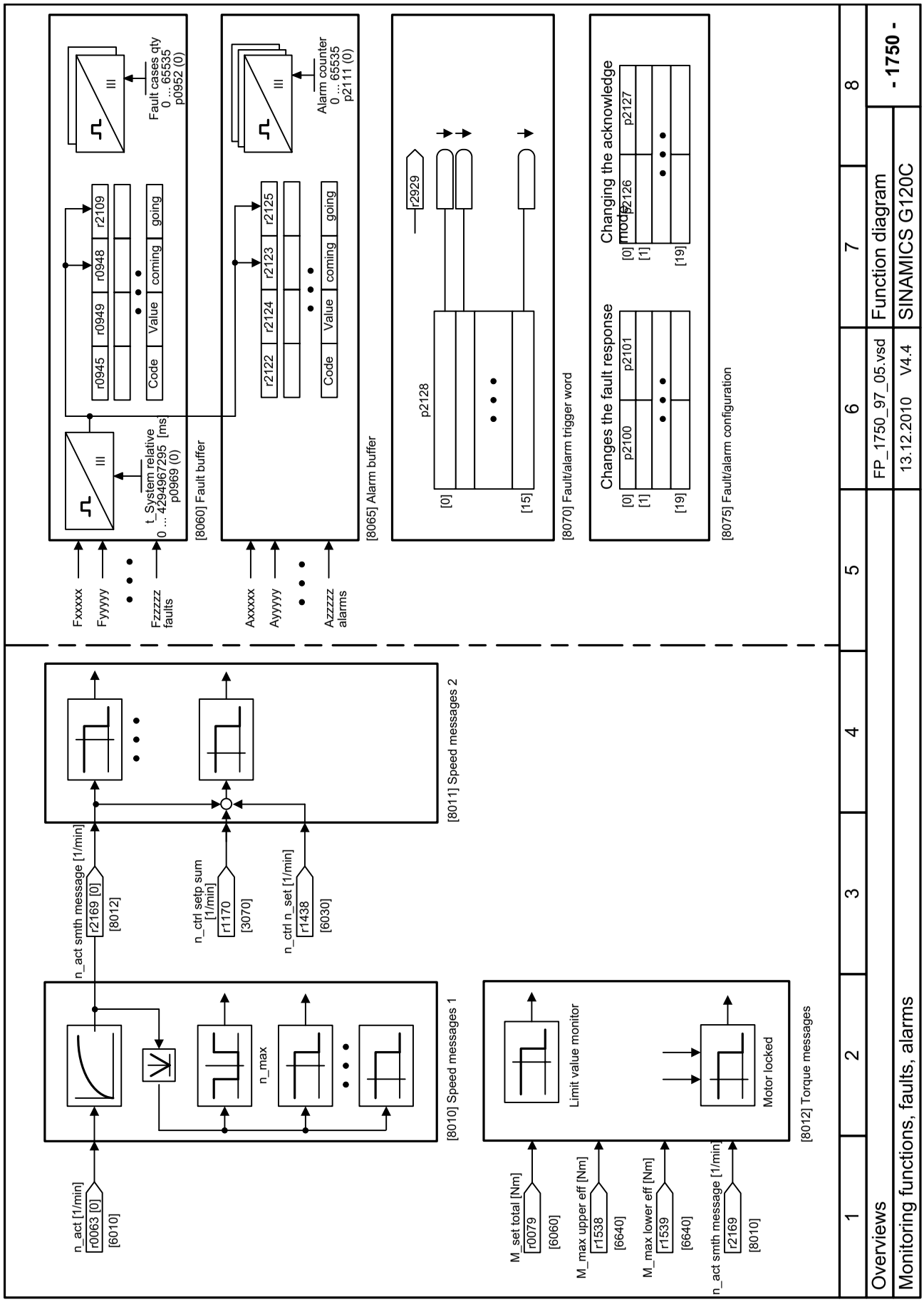
Rysunek 2-9 1700 – Sterowanie wektorowe, regulacja prędkości obrotowej i tworzenie ograniczenia momentu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-10 1710 – Sterowanie wektorowe, regulacja prądu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-11 1750 – Funkcje monitorujące, błędy, alarmy

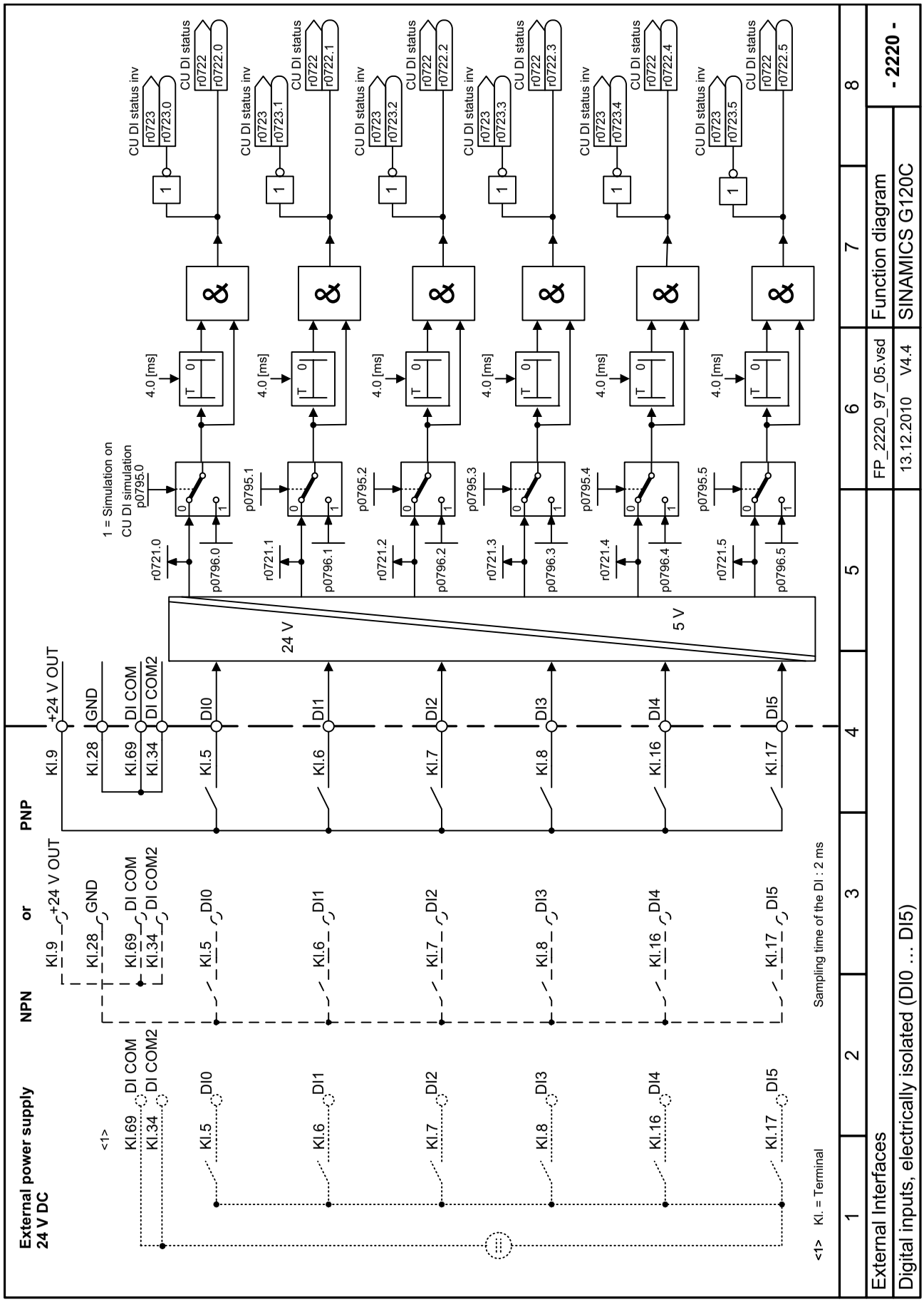
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.4 Zaciski wejściowe/wyjściowe

Schematy funkcjonalne

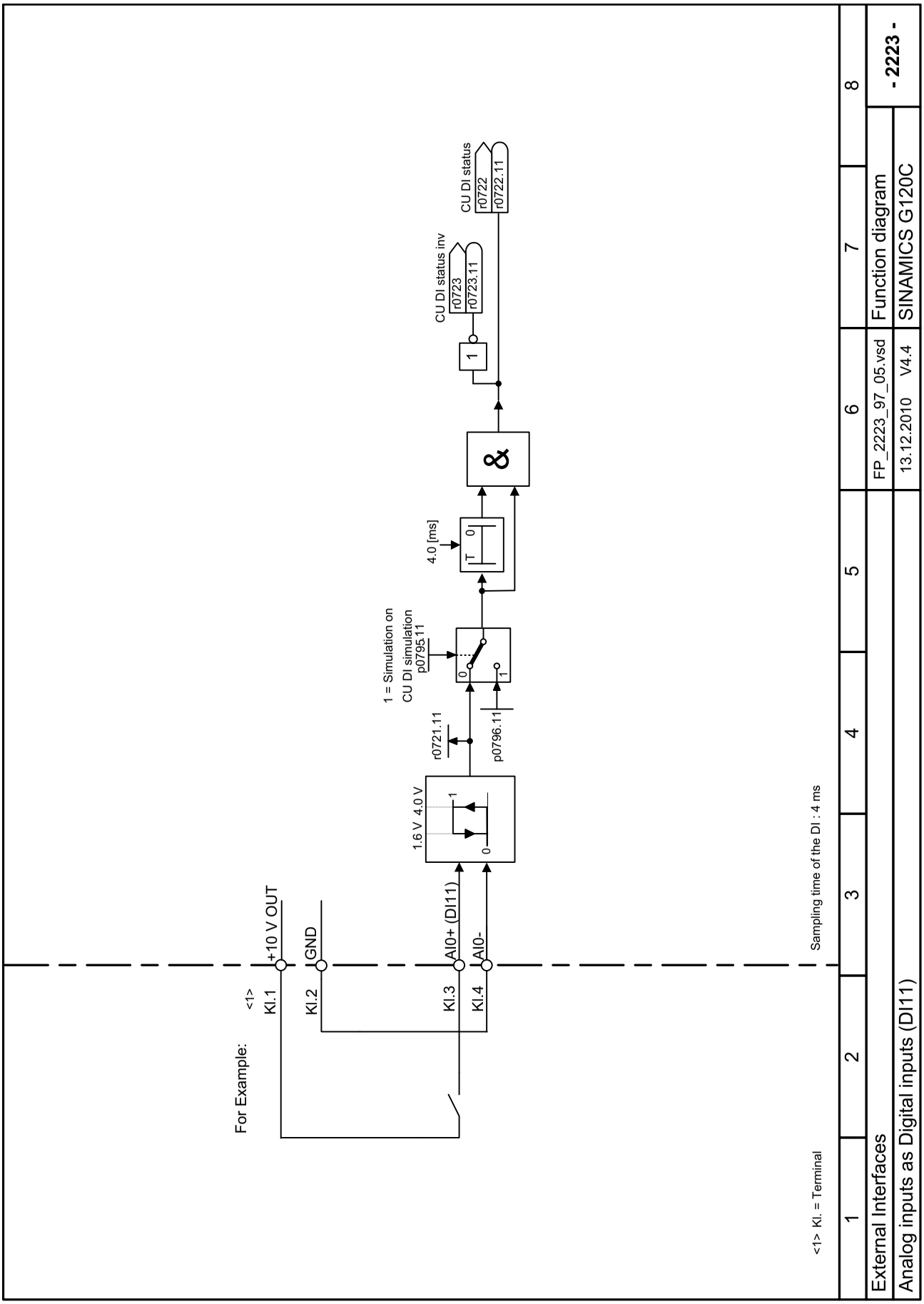
2220 – Wejścia cyfrowe z rozdzielonymi potencjałami (DI0 ... DI5)	2-289
2223 – Wejścia analogowe jako wejścia cyfrowe (DI11)	2-290
2230 – wyjścia cyfrowe (DO0 ... DO1)	2-291
9567 – Wejście analogowe 0 (AI0)	2-292
9573 – Wyjście analogowe 0 (AO0)	2-293

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



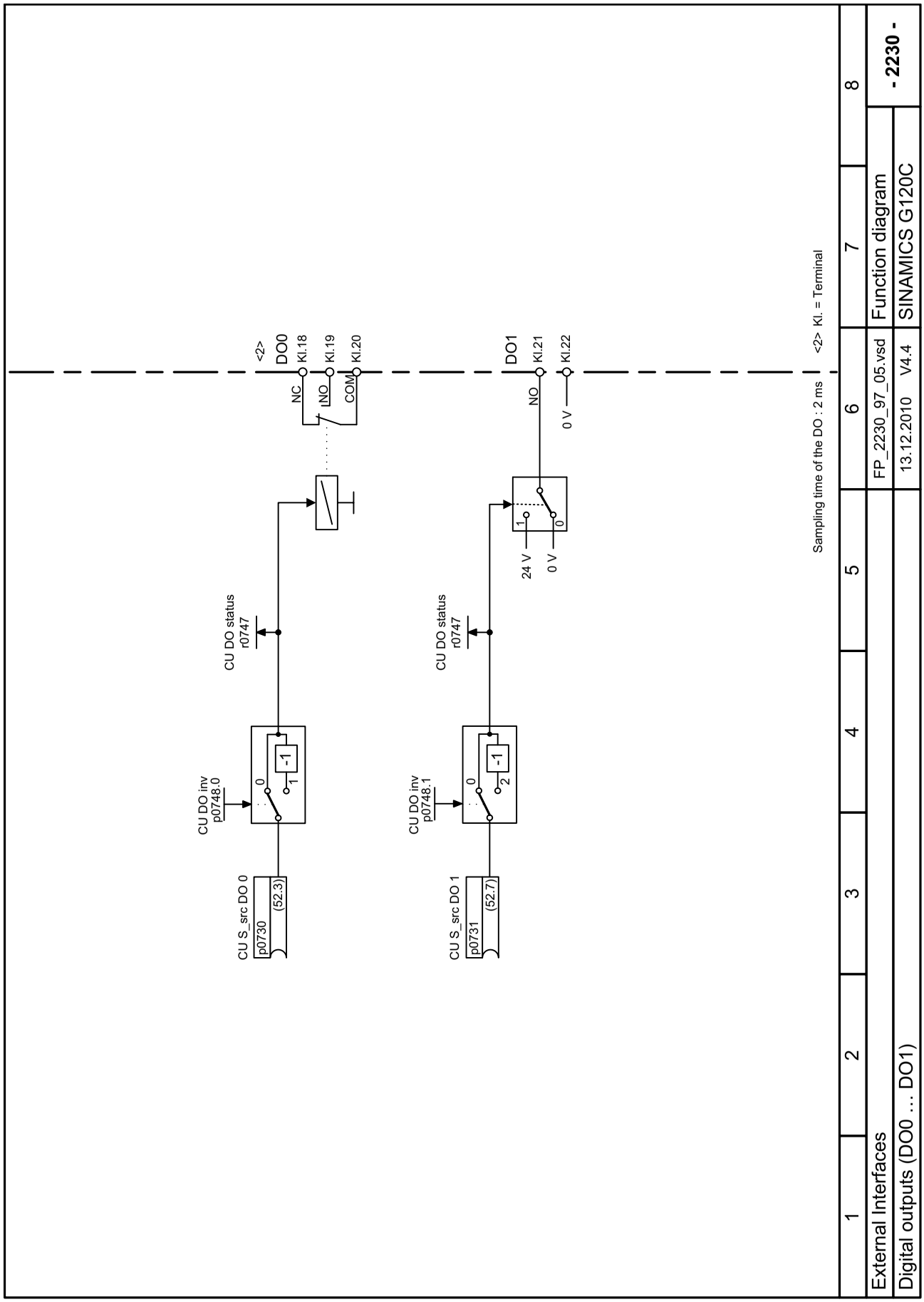
Rysunek 2-12 2220 – Wejścia cyfrowe z rozdzielonymi potencjałami (DI0 ... DI5)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



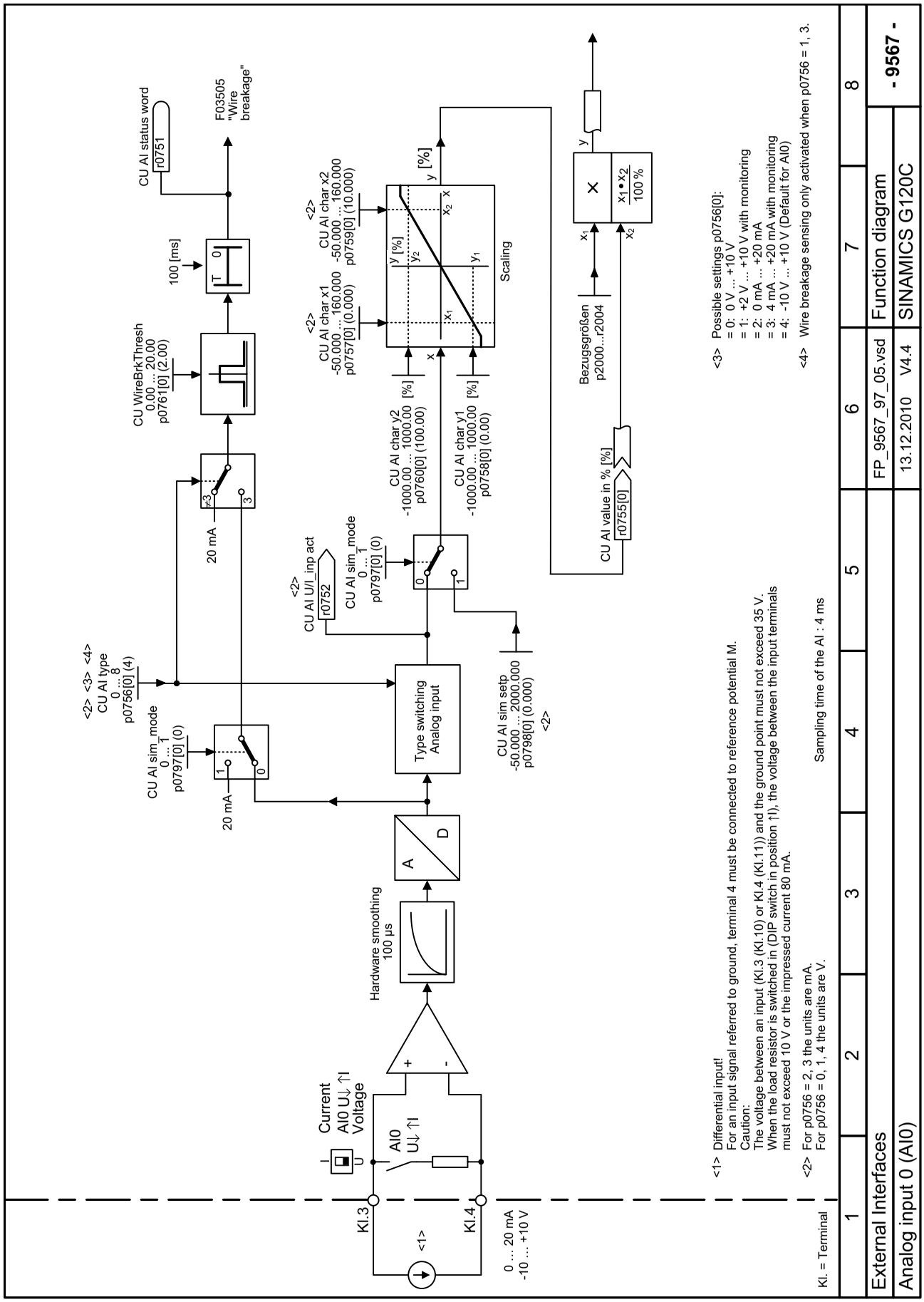
Rysunek 2-13 2223 – Wejścia analogowe jako wejścia cyfrowe (DI11)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



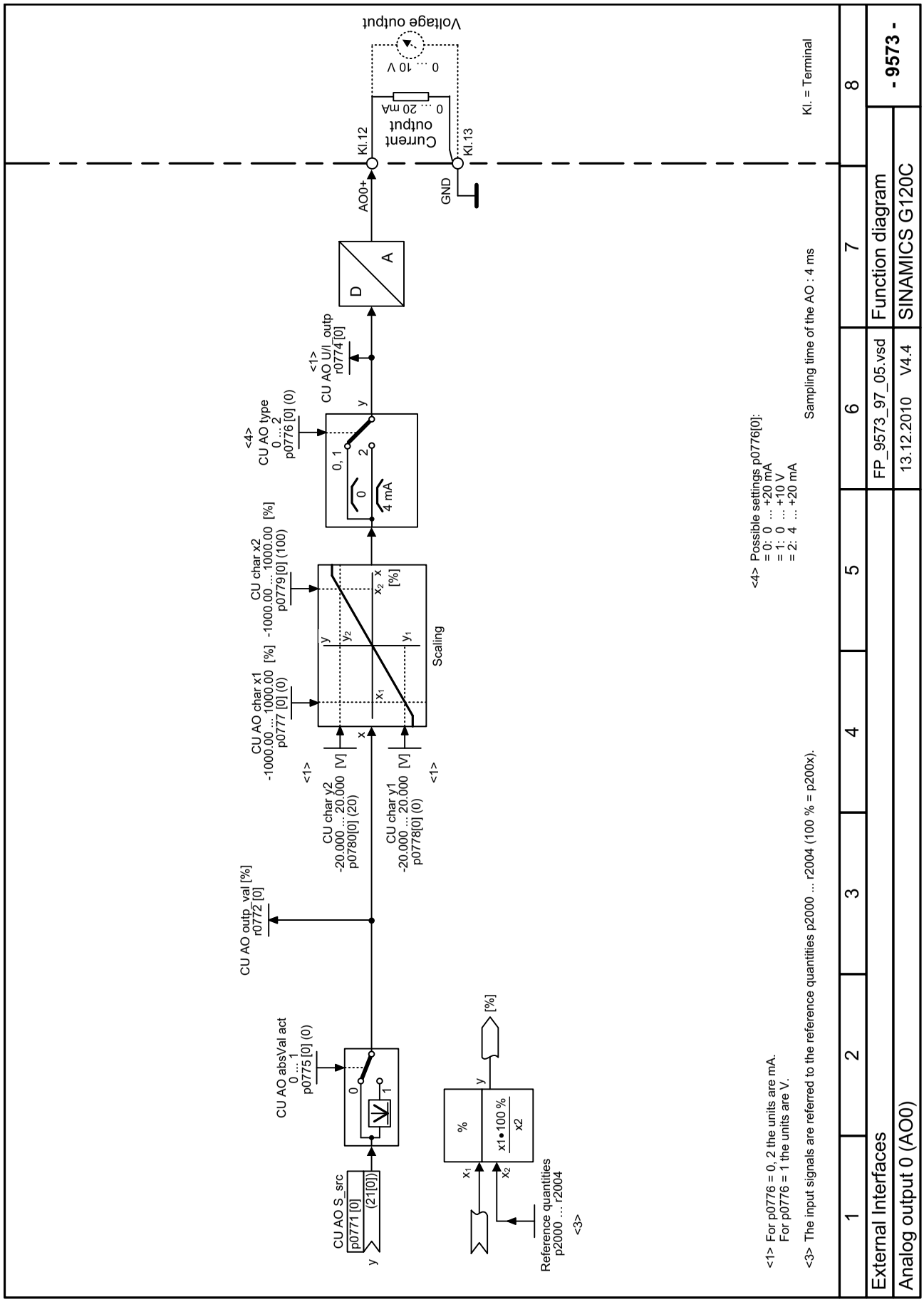
Rysunek 2-14 2230 – wyjścia cyfrowe (DO0 ... DO1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-15 9567 – Wejście analogowe 0 (AI0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-16 9573 – Wyjście analogowe 0 (AO0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.5 Komunikacja

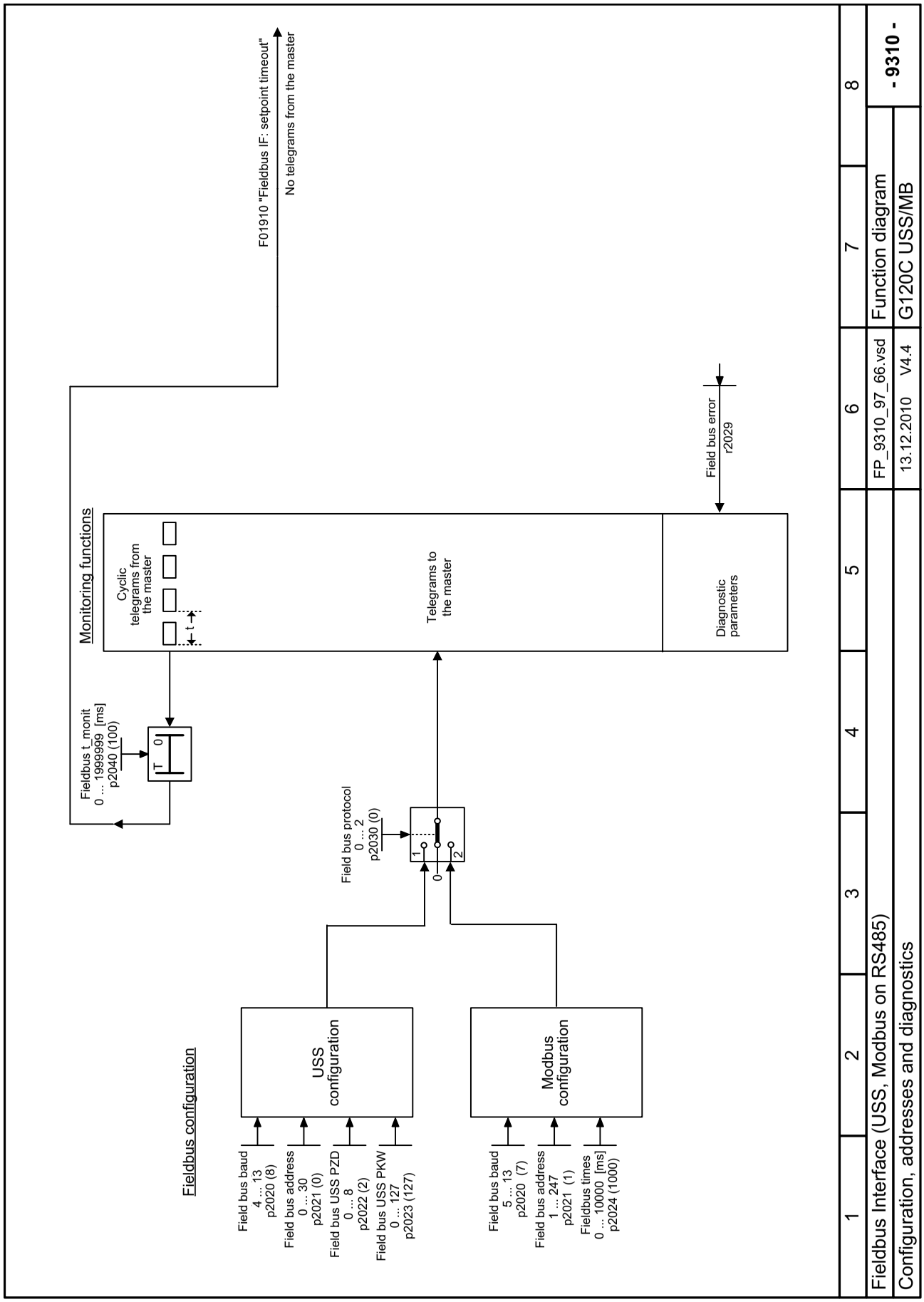
2.5.1 Interfejs magistrali komunikacyjnej (USS, Modbus) (G120C USS/MB)	2-294
2.5.2 PROFIdrive / PROFIBUS (G120C DP)	2-300
2.5.3 CANopen (G120C CAN)	2-313

2.5.1 Interfejs magistrali komunikacyjnej (USS, Modbus) (G120C USS/MB)

Schematy funkcjonalne

9310 – Konfiguracja, adresy i diagnoza	2-295
9342 – STW1 Połączenia słowa sterującego	2-296
9352 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu	2-297
9360 – Telegram odbierany, dowolne połączenie poprzez BICO	2-298
9370 – Telegram wysyłany, dowolne połączenie poprzez BICO	2-299

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-17 9310 – Konfiguracja, adresy i diagnoza

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal targets for fieldbus STW1 (p0700 = 6)

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	⊓ = ON (pulses can be enabled) 0 = OFF1 (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.1	1 = No OFF2 (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.2	1 = No OFF3 (enable is possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.3	1 = Enable operation (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.4	1 = Operating condition (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3070]	-
STW1.5	1 = Enable the ramp-function generator 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3070]	-
STW1.6	1 = Enable setpoint 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3070]	-
STW1.7	⊓ = Acknowledge faults	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserved	-	-	-	-
STW1.9	Reserved	-	-	-	-
STW1.10	1 = Control via PLC <1>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Dir of rot reversal	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserved	-	-	-	-
STW1.13	1 = Motorized potentiometer, setpoint, raise	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	1 = Motorized potentiometer, setpoint, lower	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	Reserved	-	-	-	-

<1> Bit 10 in STW1 must be set to ensure that the drive accepts the process data.

1	2	3	4	5	6	7	8
Fieldbus Interface (USS, Modbus on RS485)					FP_9342_97_62.vsd	Function diagram	- 9342 -
STW1 control word interconnection					13.12.2010 V4.4	G120C USS/MB	

Rysunek 2-18 9342 – STW1 Połączenia słowa sterującego

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal sources for fieldbus ZSW1 (p0700 = 6)

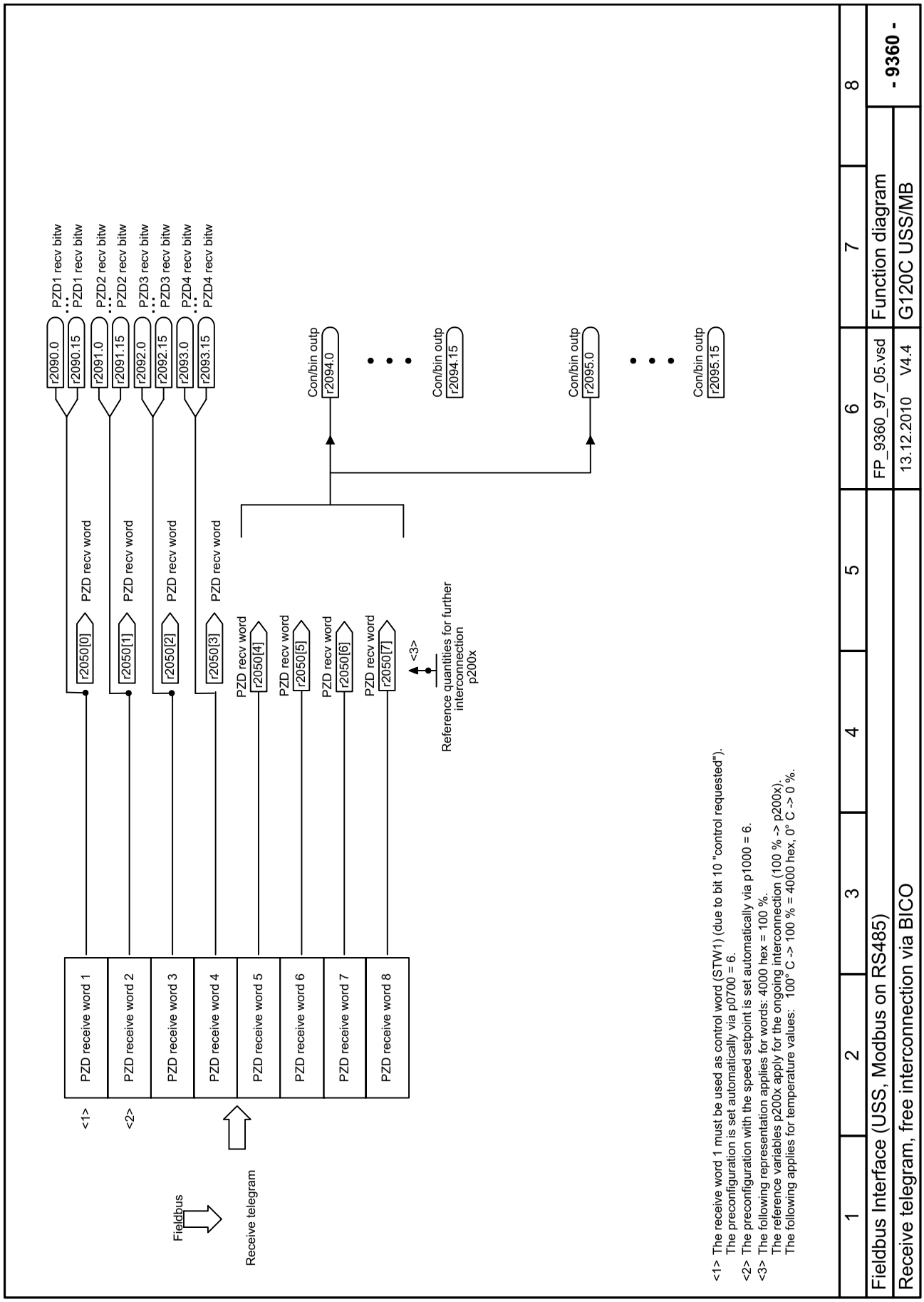
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted <1>
ZSW1.0	1 = Ready for switching on	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.1	1 = Ready for operation (DC link loaded, pulses inhibited)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.2	1 = Operation enabled (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.3	1 = Fault present	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = No coast down active (OFF2 inactive)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.5	1 = No fast stop active (OFF3 inactive)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.6	1 = Switching on inhibited active	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.7	1 = Alarm present	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Control requested <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f or n comparison value reached/exceeded	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = I, M, or P limit not reached	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[6060]	✔
ZSW1.12	1 = Open holding brake	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	1 = No motor overtemperature alarm	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0) 0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = No alarm, thermal overload, power unit	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔

<1> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<2> The drive is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
Fieldbus Interface (USS, Modbus on RS485)					FP_9352_97_62.vsd	Function diagram	- 9352 -
ZSW1 status word interconnection					13.12.2010 V4.4	G120C USS/MB	

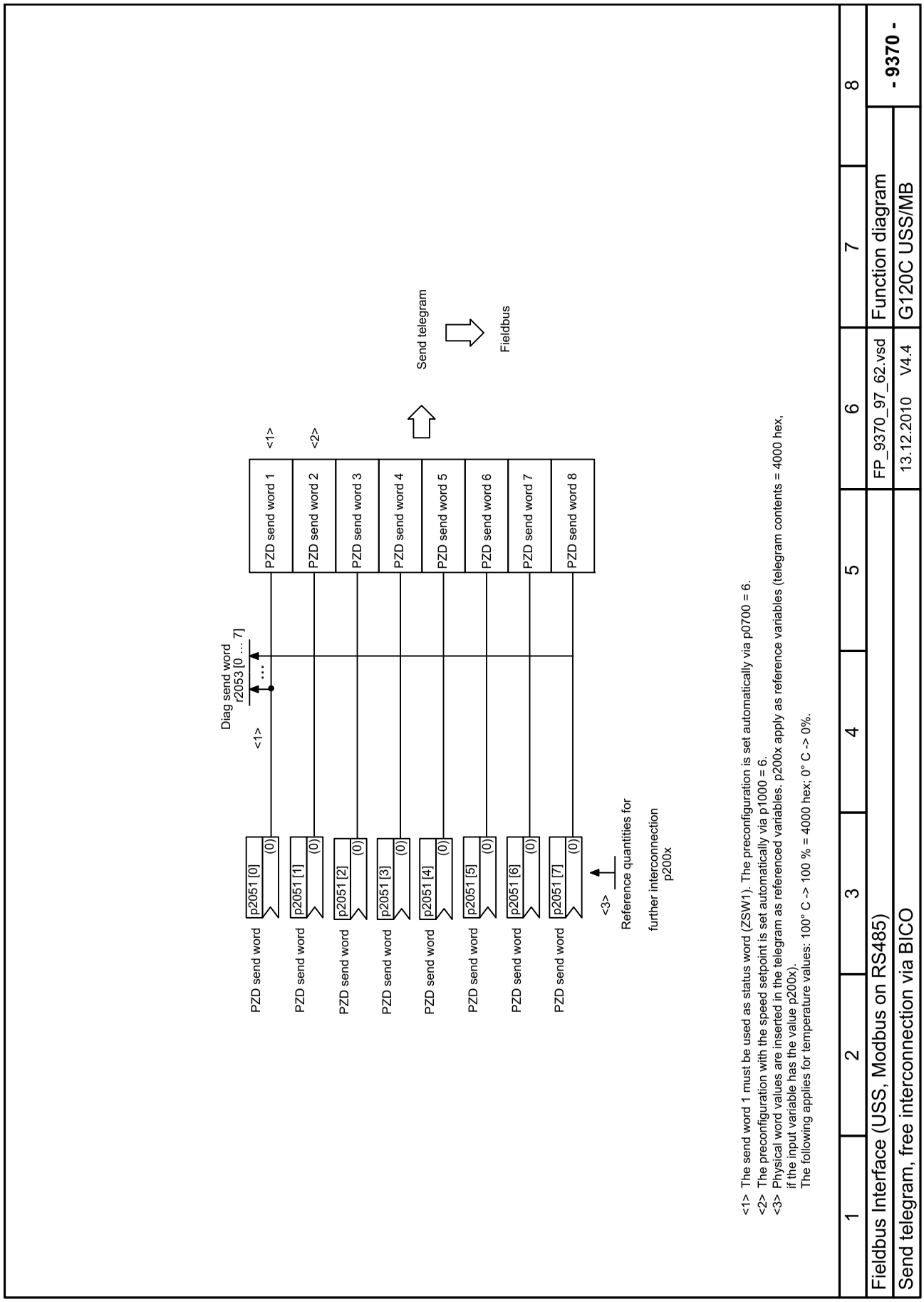
Rysunek 2-19 9352 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-20 9360 – Telegram odbierany, dowolne połączenie poprzez BICO

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-21 9370 – Telegram wysyłany, dowolne połączenie poprzez BICO

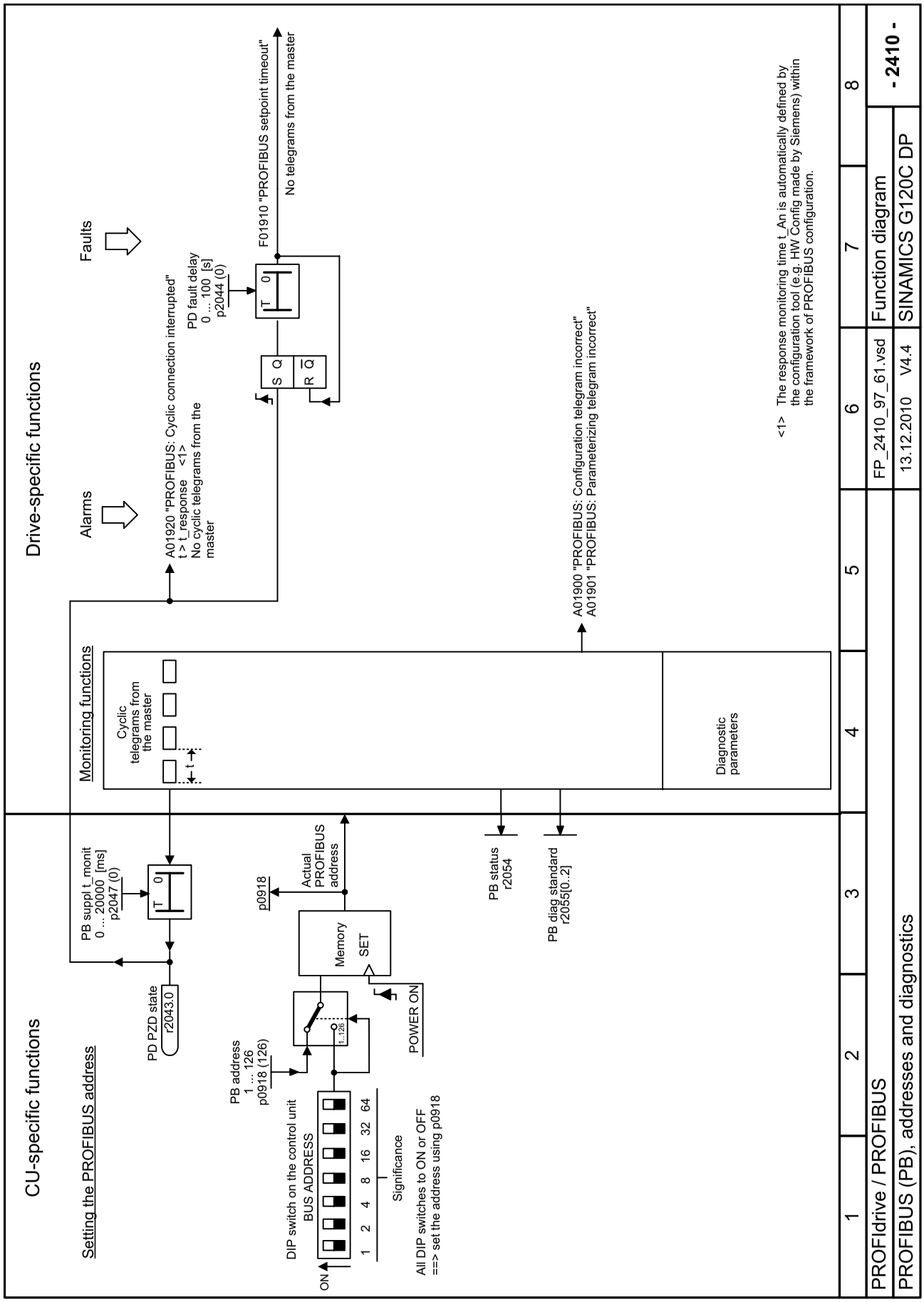
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.5.2 PROFIdrive / PROFIBUS (G120C DP)

Schematy funkcjonalne

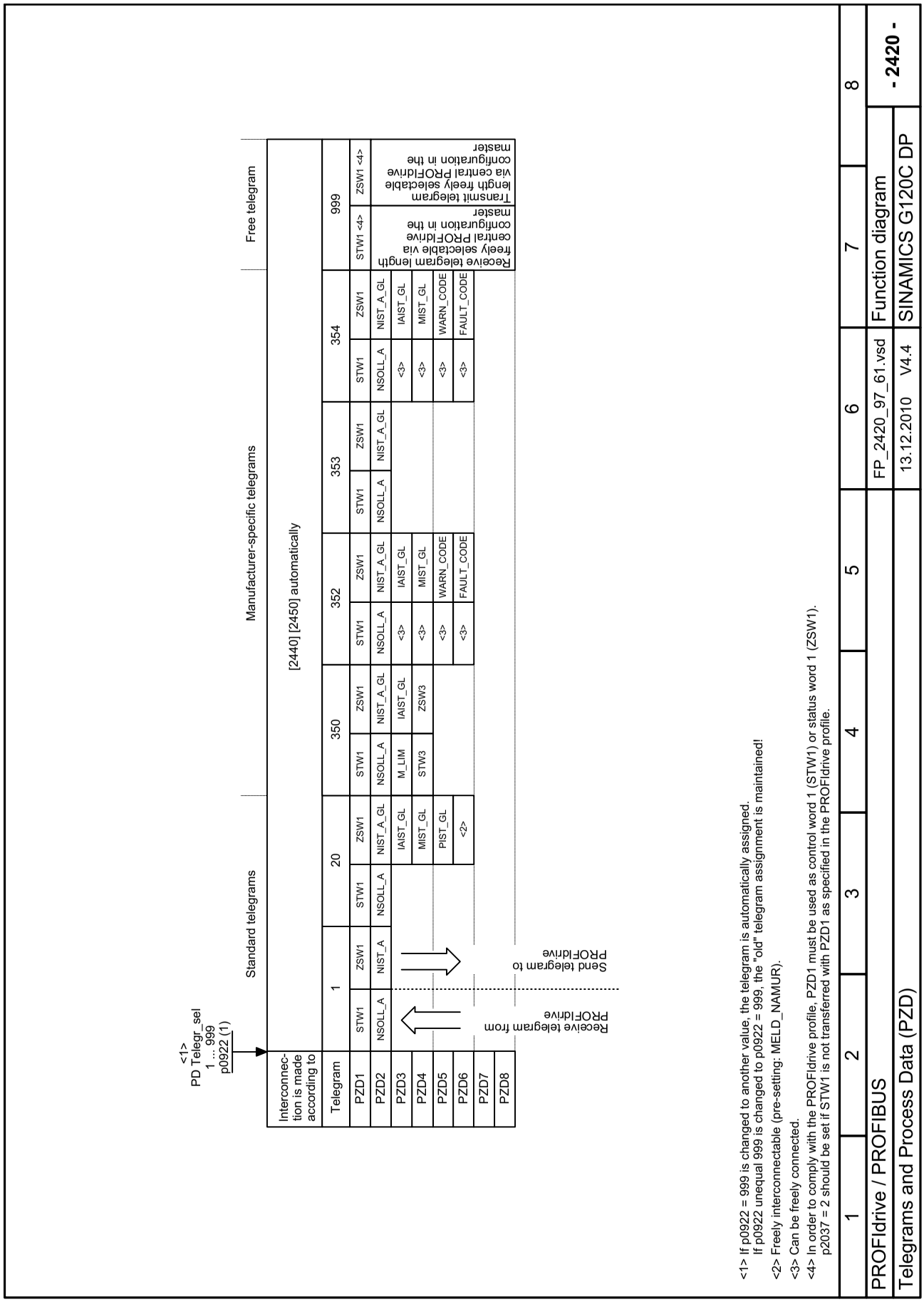
2410 – PROFIBUS (PB), adresy i diagnoza	2-301
2420 – Telegramy i dane procesowe (PZD)	2-302
2440 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD	2-303
2441 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 2)	2-304
2442 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0)	2-305
2444 – STW3 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0)	2-306
2450 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD	2-307
2451 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 2)	2-308
2452 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0)	2-309
2454 – ZSW3 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0)	2-310
2468 – Telegram odbiorczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999)	2-311
2470 – Telegram nadawczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999)	2-312

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-22 2410 – PROFIBUS (PB), adresy i diagnoza

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-23 2420 – Telegramy i dane procesowe (PZD)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Rysunek 2-24 2440 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD

Signal receivers for PZD receive signals

Signal	Meaning	PROFIdrive Signal No. <1>	Interconnection parameter <1>	Function diagram <2>	Data type <2>	Scaling
STW1	Control word 1	1	(bit serial)	[2442]	U16	-
NSOLL_A	Speed setpoint A (16-bit)	5	p1070	[3030.2]	I16	4000 hex ≙ p2000
M_LIM <4>	Torque limit	310	p1552,p1554	[6060.1]	U16	4000 hex ≙ 100 %
STW3 <4>	Control word 3	304	(bit serial)	[2444]	U16	-

<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS are automatically set to 0.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, U16 = Unsigned16.
<3> Display parameters for receive data according to [2460].
<4> Only SIEMENS telegram 350

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2440_97_61.vsd	Function diagram	- 2440 -
PZD receive signals interconnection					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA

Signal targets for STW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) 0 = OFF1 (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.1	1 = No OFF2 (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.2	1 = No OFF3 (enable is possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.3	1 = Enable operation (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.4	1 = Operating condition (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3070]	-
STW1.5	1 = Enable the ramp-function generator 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3070]	-
STW1.6	1 = Enable setpoint 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3070]	-
STW1.7	↑ = Acknowledge faults	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserved	-	-	-	-
STW1.9	Reserved	-	-	-	-
STW1.10	1 = Control via PLC <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Dir of rot reversal	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserved	-	-	-	-
STW1.13	Reserved	-	-	-	-
STW1.14	Reserved	-	-	-	-
STW1.15	1 = CDS selection	p0810[0] = 2090.15 <3>	-		-

<1> Used in telegram 20.
<2> Bit 10 in STW1 must be set to ensure that the drive accepts the process data.
<3> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2441_97_61.vsd	Function diagram	- 2441 -
STW1 control word interconnection (p2038 = 2)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

Rysunek 2-25 2441 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal targets for STW1 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	⊓ = ON (pulses can be enabled) 0 = OFF1 (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.1	1 = No OFF2 (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.2	1 = No OFF3 (enable is possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.3	1 = Enable operation (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	Sequence control	-
STW1.4	1 = Operating condition (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3070]	-
STW1.5	1 = Enable the ramp-function generator 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3070]	-
STW1.6	1 = Enable setpoint 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3070]	-
STW1.7	⊓ = Acknowledge faults	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	Reserved	-	-	-	-
STW1.9	Reserved	-	-	-	-
STW1.10	1 = Control via PLC <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	1 = Dir of rot reversal	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	Reserved	-	-	-	-
STW1.13	1 = Motorized potentiometer, setpoint, raise	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	1 = Motorized potentiometer, setpoint, lower	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	Reserved	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 352.
<2> Bit 10 in STW1 must be set to ensure that the drive accepts the process data.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2442_97_61.vsd	Function diagram	- 2442 -
STW1 control word interconnection (p2038 = 0)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

Rysunek 2-26 2442 – STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal targets for STW3 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0)					<1>
Signal	**Meaning**	**Interconnection parameters**	**[Function diagram] internal control word**	**[Function diagram] signal target**	**Inverted**
STW3.0	1 = Fixed setp bit 0	p1020[0] = r2093.0	[3010.2]	[3010.2]	-
STW3.1	1 = Fixed setp bit 1	p1021[0] = r2093.1	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.2	1 = Fixed setp bit 2	p1022[0] = r2093.2	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.3	1 = Fixed setp bit 3	p1023[0] = r2093.3	[2513.2]	[3010.2]	-
STW3.4	Reserved	-	-	-	-
STW3.5	Reserved	-	-	-	-
STW3.6	Reserved	-	-	-	-
STW3.7	Reserved	-	-	-	-
STW3.8	1 = Technology controller enable	p2200[0] = r2093.8	[2513.2]	[7958.4]	-
STW3.9	1 = DC brake enable	p1230[0] = r2093.9	[2513.2]	[7017.1]	-
STW3.10	Reserved	-	-	-	-
STW3.11	Reserved	-	-	-	-
STW3.12	Reserved	-	-	-	-
STW3.13	0 = External fault 1 (F07860)	p2106[0] = r2093.13	[2513.2]	[8060.1]	-
STW3.14	Reserved	-	-	-	-
STW3.15	Reserved	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 350.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2444_97_05.vsd	Function diagram	- 2444 -
STW3 control word interconnection (p2038 = 0)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

Rysunek 2-27 2444 – STW3 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Rysunek 2-28 2450 – Połączenia sygnałów wysyłanych PZD

Signal sources for PZD send signals

<1>

Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Scaling
ZSW1	Status word 1	2	r2089[0]	[2452]	U16	-
NIST_A	Actual speed A (16 bit)	6	r0063[0]	-	I16	4000 hex ≙ p2000
IAIST_GLATT	Absolute actual current, smoothed	51	r0068[1]	[6799]	I16	4000 hex ≙ p2002
MIST_GLATT	Actual torque smoothed	53	r0080[1]	[6799]	I16	4000 hex ≙ p2003
PIST_GLATT	Power factor, smoothed	54	r0082[1]	[6799]	I16	4000 hex ≙ p2004
NIST_A_GLATT	Actual speed, smoothed	57	r0063[1]	-	I16	4000 hex ≙ p2000
MELD_NAMUR	VIK-NAMUR message bit bar	58	r3113	-	U16	
FAULT_CODE	Fault code	301	r2131	[8060]	U16	
WARN_CODE	Alarm code	303	r2132	[8065]	U16	
ZSW3	Status word 3	305	r0053	[2454]	U16	

<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, U16 = Unsigned16.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2450_97_61.vsd	Function diagram	- 2450 -
PZD send signals interconnection					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal sources for ZSW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted <2>
ZSW1.0	1 = Ready for switching on	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.1	1 = Ready for operation (DC link loaded, pulses inhibited)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.2	1 = Operation enabled (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.3	1 = Fault present	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = No coast down active (OFF2 inactive)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.5	1 = No fast stop active (OFF3 inactive)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.6	1 = Switching on inhibited active	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.7	1 = Alarm present	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Control requested <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f or n comparison value reached/exceeded	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = I, M, or P limit not reached	p2080[11] = r0056.13	[2522.7]	[6060]	✔
ZSW1.12	Reserved	-	-	-	-
ZSW1.13	1 = No motor overtemperature alarm	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0) 0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = Display CDS	p2080[15] = r0836.0 <4>	-	-	-

<1> Used in telegram 20.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive object is ready to accept data.
<4> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2451_97_61.vsd	Function diagram	- 2451 -
ZSW1 status word interconnection (p2038 = 2)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

Rysunek 2-29 2451 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal sources for ZSW1 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted <2>
ZSW1.0	1 = Ready for switching on	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.1	1 = Ready for operation (DC link loaded, pulses inhibited)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.2	1 = Operation enabled (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.3	1 = Fault present	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	1 = No coast down active (OFF2 inactive)	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.5	1 = No fast stop active (OFF3 inactive)	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.6	1 = Switching on inhibited active	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	Sequence control	-
ZSW1.7	1 = Alarm present	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.9	1 = Control requested <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	1 = f or n comparison value reached/exceeded	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	1 = I, M, or P limit not reached	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[6060]	✔
ZSW1.12	1 = Open holding brake	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	1 = No motor overtemperature alarm	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0) 0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8011]	-
ZSW1.15	1 = No alarm, thermal overload, power unit	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔

<1> Used in telegrams 1, 352.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2452_97_61.vsd	Function diagram	- 2452 -
ZSW1 status word interconnection (p2038 = 0)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

Rysunek 2-30 2452 – ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal sources for ZSW3 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

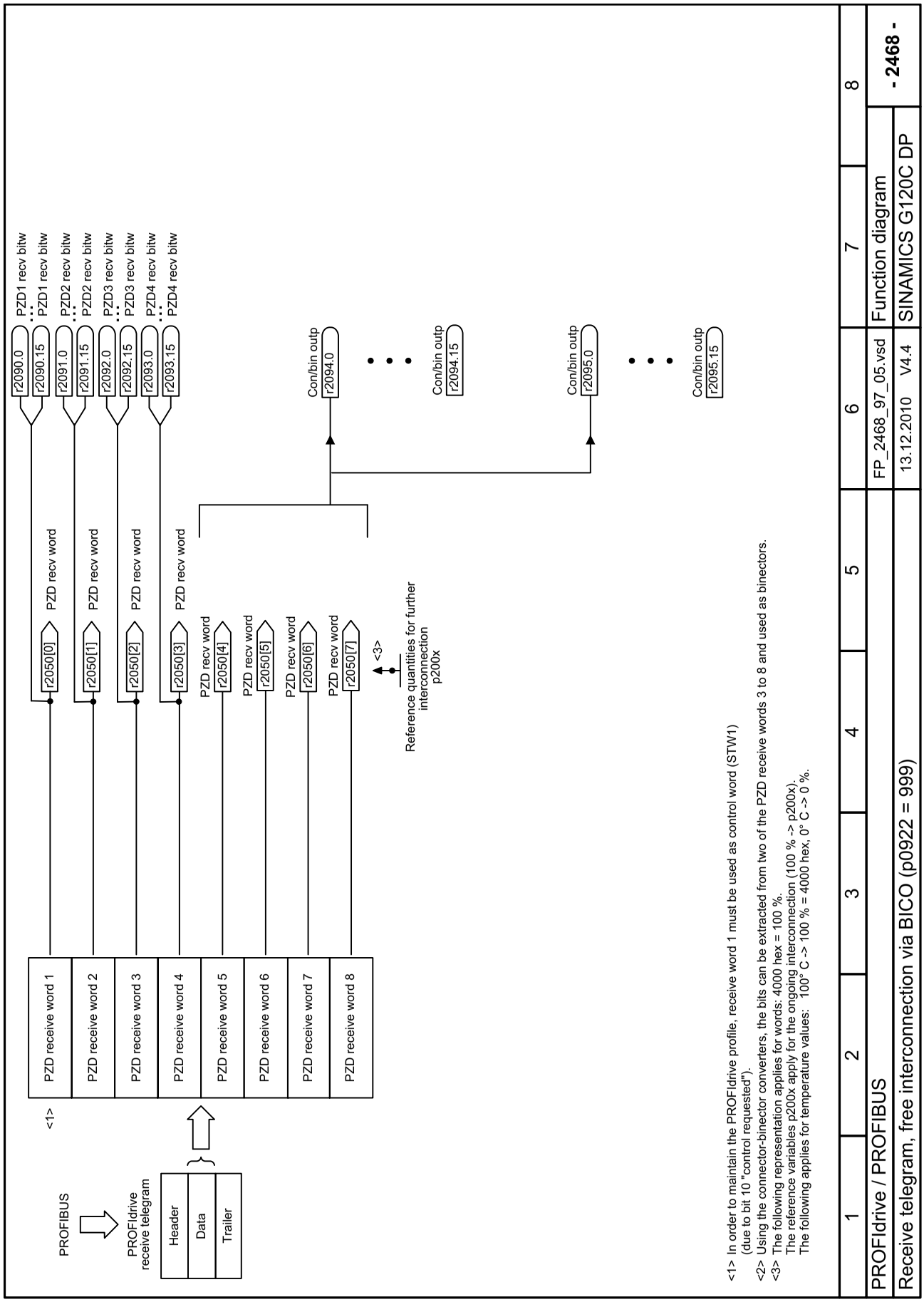
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW3.0	1 = DC brake active 0 = DC brake not active	p2051[3] = r0053	[2511.7]	[7017.5]	-
ZSW3.1	1 = |n_act| > p1226 (n_standstill)		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.2	1 = |n_act| > p1080 (n_min)		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.3	1 = I_act >= p2170		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.4	1 = |n_act| > p2155		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.5	1 = |n_act| <= p2155		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.6	1 = |n_act| >= r1119 (f_set)		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.7	1 = Vdc <= p2172		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.8	1 = Vdc > p2172		[2511.7]	[2534.7]	-
ZSW3.9	1 = Ramping finished		[2511.7]	[3080.7]	-
ZSW3.10	1 = Techn. contr. out at lower limit		[2511.7]	[7958.7]	-
ZSW3.11	1 = Techn. contr. out at upper limit		[2511.7]	[7958.7]	-
ZSW3.12	Reserved		-	-	-
ZSW3.13	Reserved		-	-	-
ZSW3.14	Reserved		-	-	-
ZSW3.15	Reserved		-	-	-

<1> Used in telegrams 350.

1	2	3	4	5	6	7	8
PROFIdrive / PROFIBUS					FP_2454_97_61.vsd	Function diagram	- 2454 -
ZSW3 status word interconnection (p2038 = 0)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C DP	

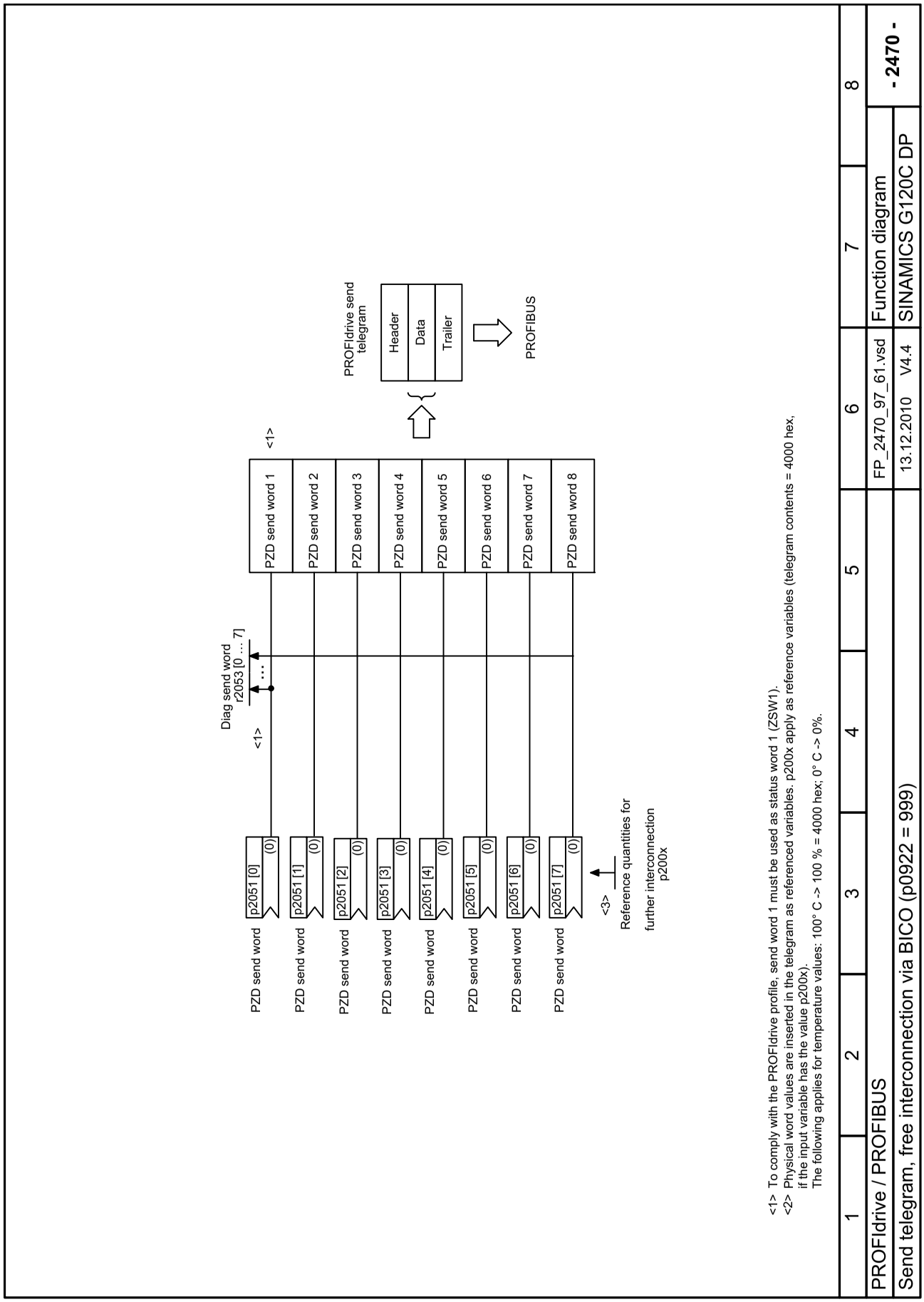
Rysunek 2-31 2454 – ZSW3 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-32 2468 – Telegram odbiorczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-33 2470 – Telegram nadawczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999)

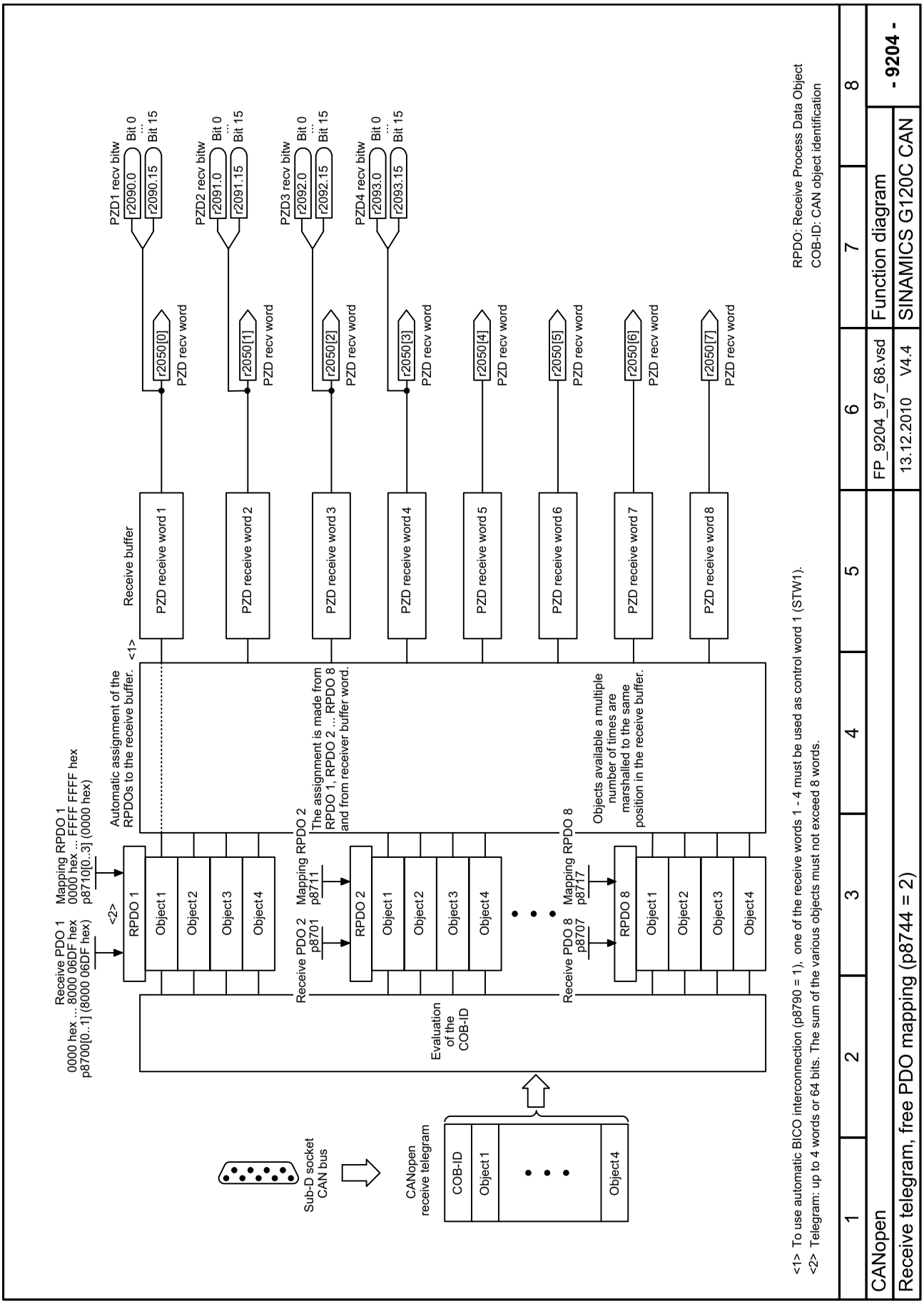
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.5.3 CANopen (G120C CAN)

Schematy funkcjonalne

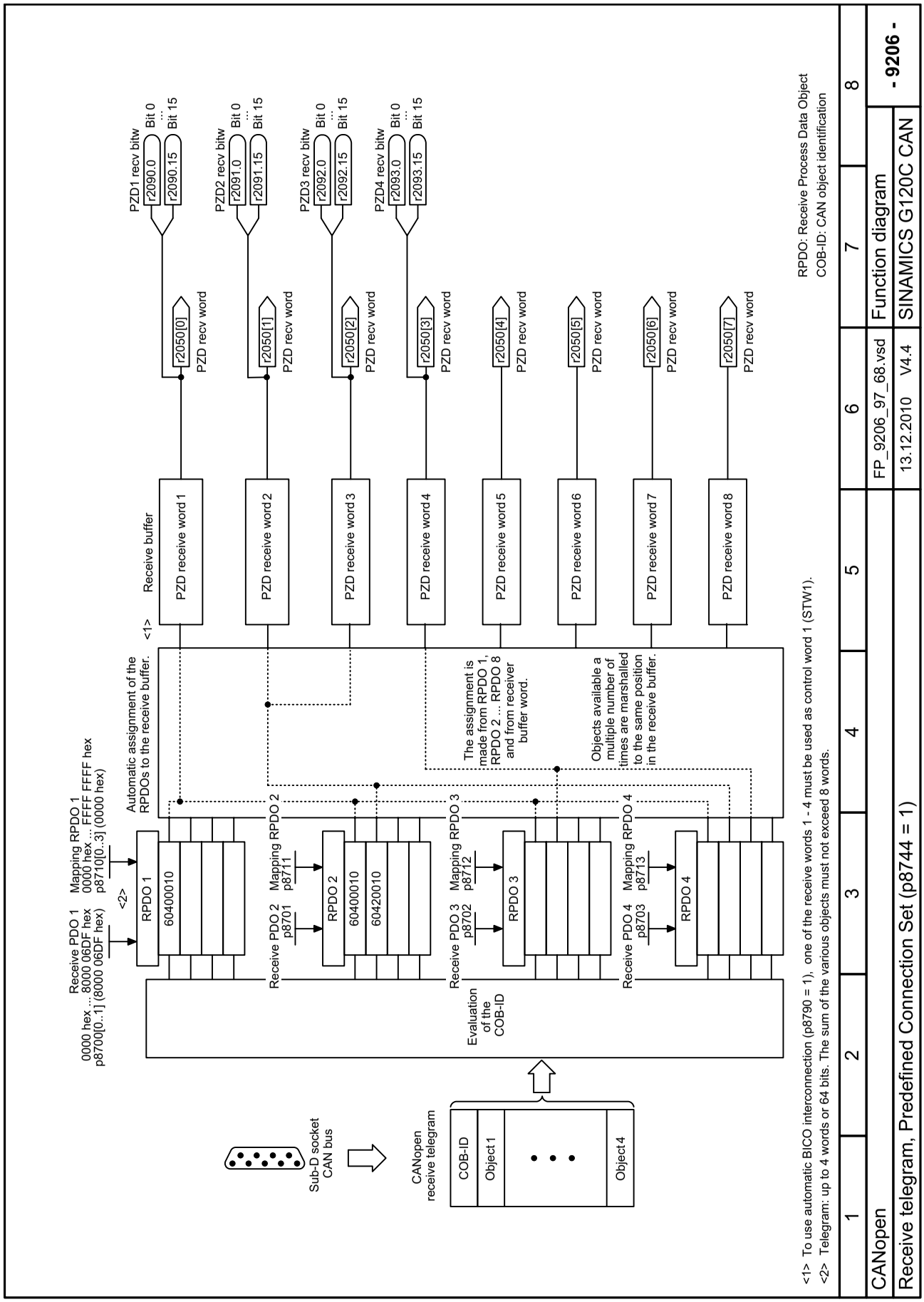
9204 – Telegram odbiorczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2)	2-314
9206 – Telegram odbiorczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1)	2-315
9208 – Telegram nadawczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2)	2-316
9210 – Telegram nadawczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1)	2-317
9220 – Słowo sterujące CANopen	2-318
9226 – Słowo stanu CANopen	2-319

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



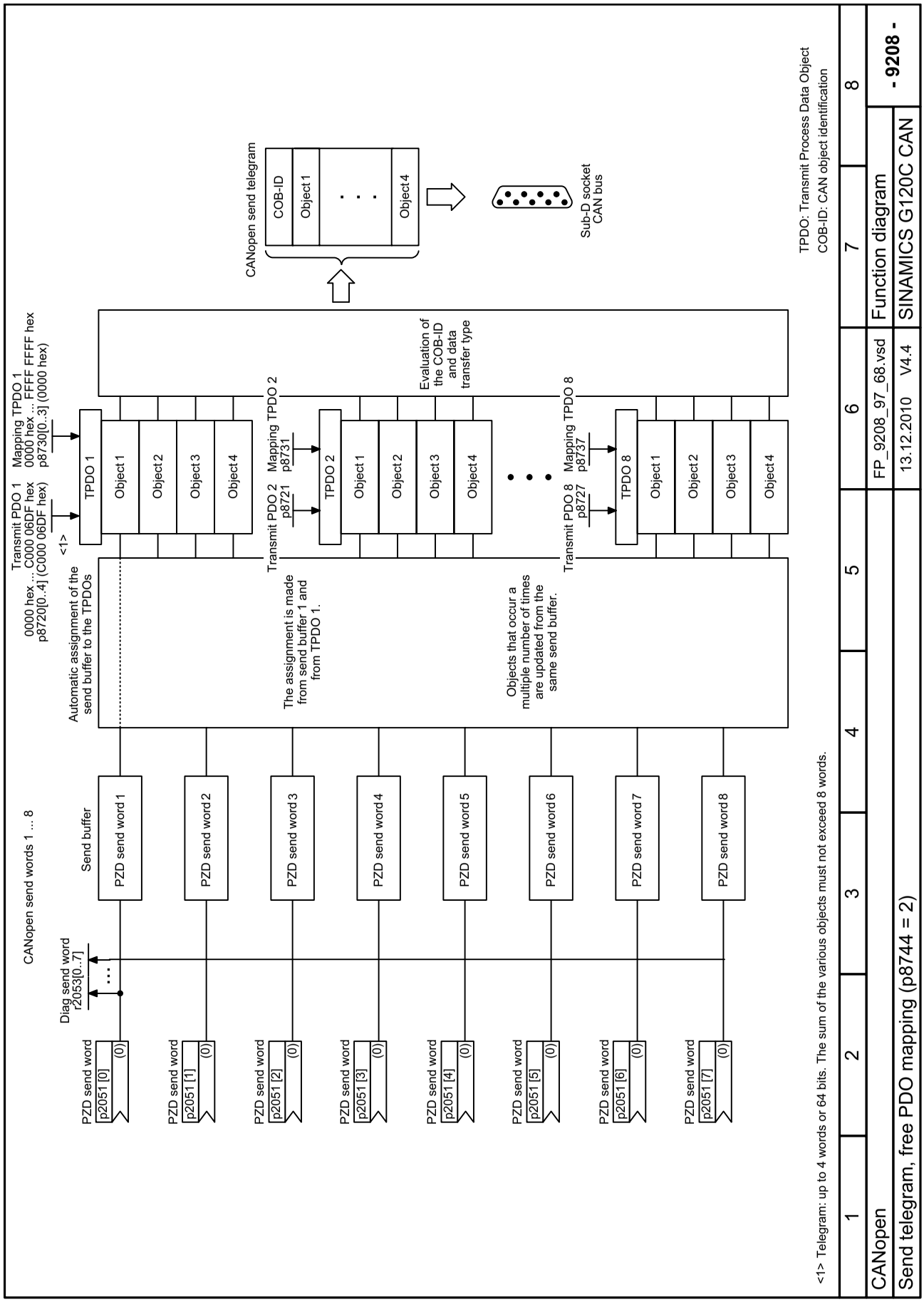
Rysunek 2-34 9204 – Telegram odbiorczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



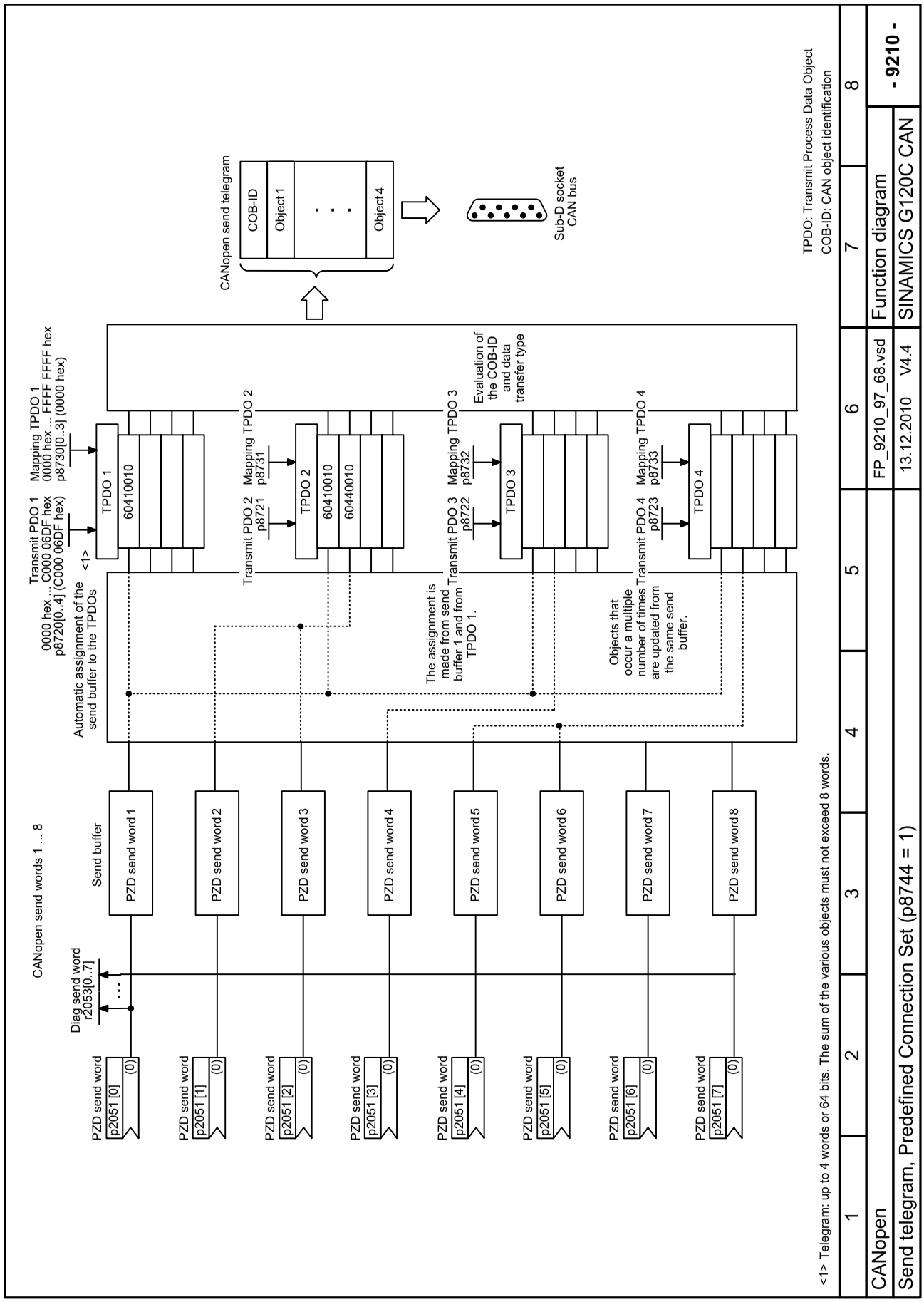
Rysunek 2-35 9206 – Telegram odbiorczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-36 9208 – Telegram nadawczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-37 9210 – Telegram nadawczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Signal targets for control word CANopen (r8795)

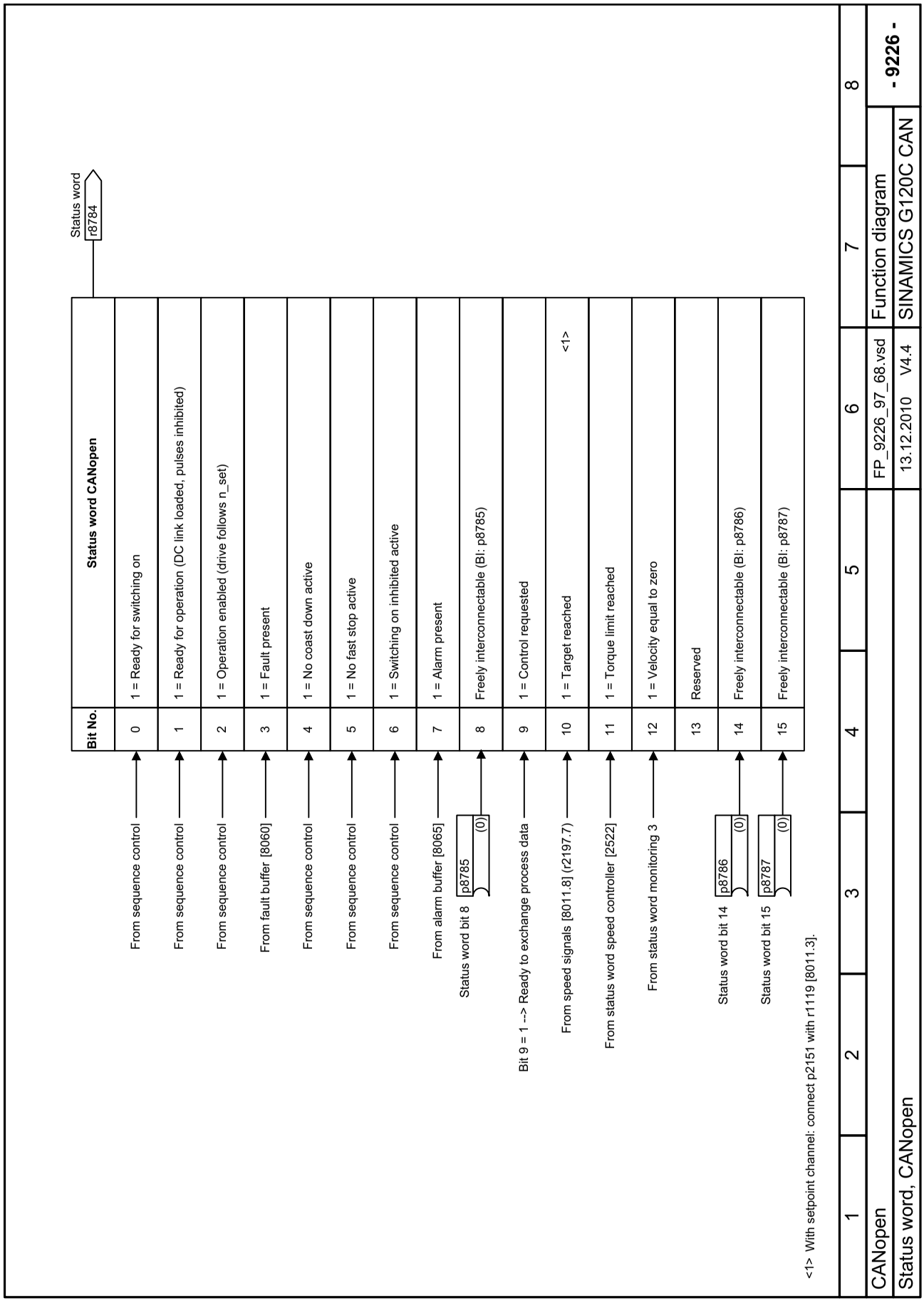
Signal	Meaning	Interconnection parameters <1>	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) 0 = OFF1 (braking with RFG, then pulse suppression and ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	-
STW1.1	1 = No coast-down activated (enable possible) 0 = Activate coast-down (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	-
STW1.2	1 = No fast stop activated (enable possible) 0 = Activate fast stop (OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	-
STW1.3	1 = Enable operation (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	-
STW1.4	Reserved	-	-	-
STW1.5	Reserved	-	-	-
STW1.6	Reserved	-	-	-
STW1.7	↑ = Acknowledge fault	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]
STW1.8	Reserved	-	-	-
STW1.9	Reserved	-	-	-
STW1.10	Reserved	-	-	-
STW1.11	Can be freely connected	pxxxx[y] = r2090.11	-	-
STW1.12	Can be freely connected	pxxxx[y] = r2090.12	-	-
STW1.13	Can be freely connected	pxxxx[y] = r2090.13	-	-
STW1.14	Can be freely connected	pxxxx[y] = r2090.14	-	-
STW1.15	Can be freely connected	pxxxx[y] = r2090.15	-	-

<1> Depending on the position of the CANopen control word in p8750, the number of the binector to be connected changes.

1	2	3	4	5	6	7	8
CANopen					FP_9220_97_68.vsd	Function diagram	- 9220 -
Control word, CANopen					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C CAN	

Rysunek 2-38 9220 – Słowo sterujące CANopen

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-39 9226 – Słowo stanu CANopen

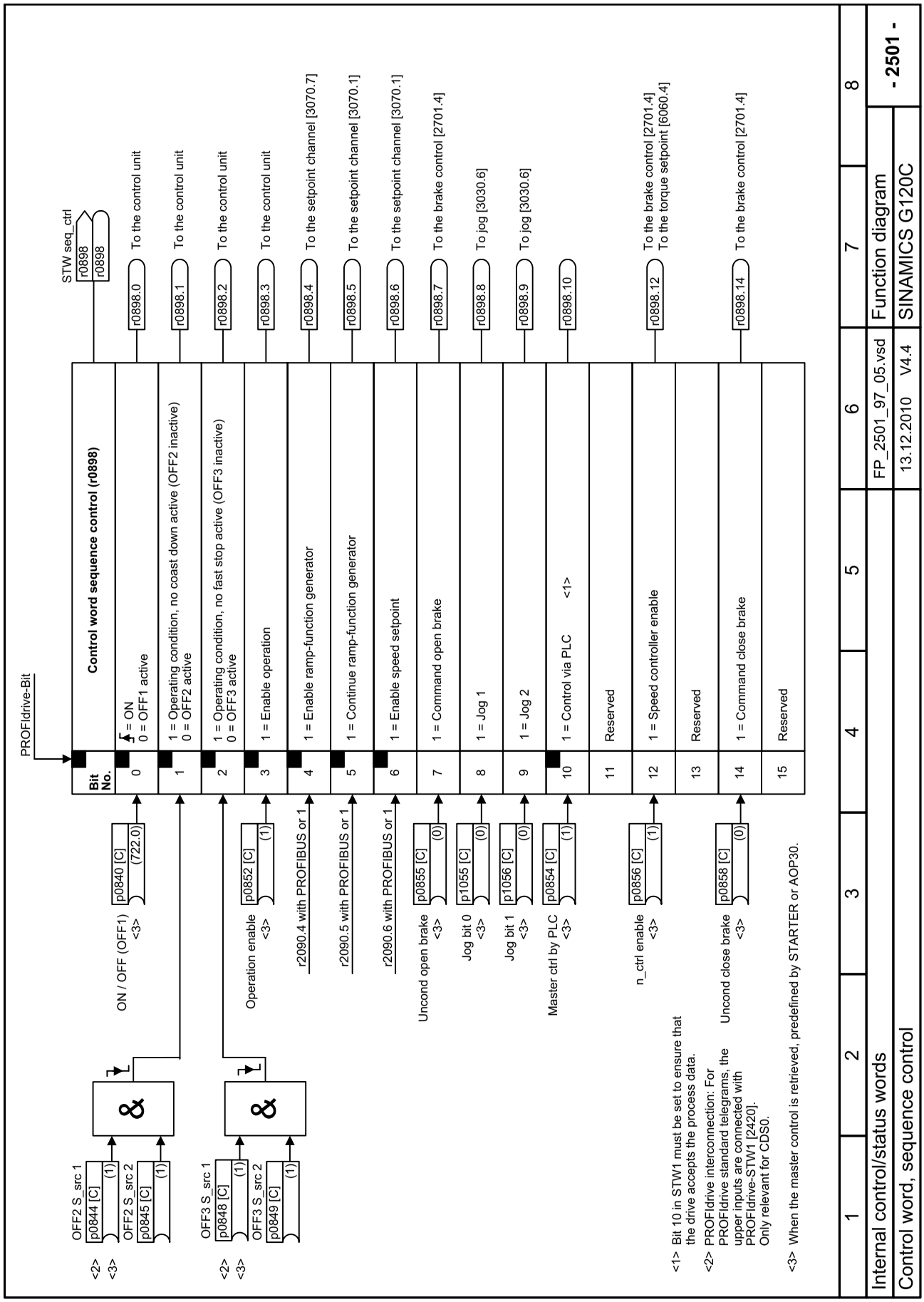
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.6 Wewnętrzne słowa sterujące/stanu

Schematy funkcjonalne

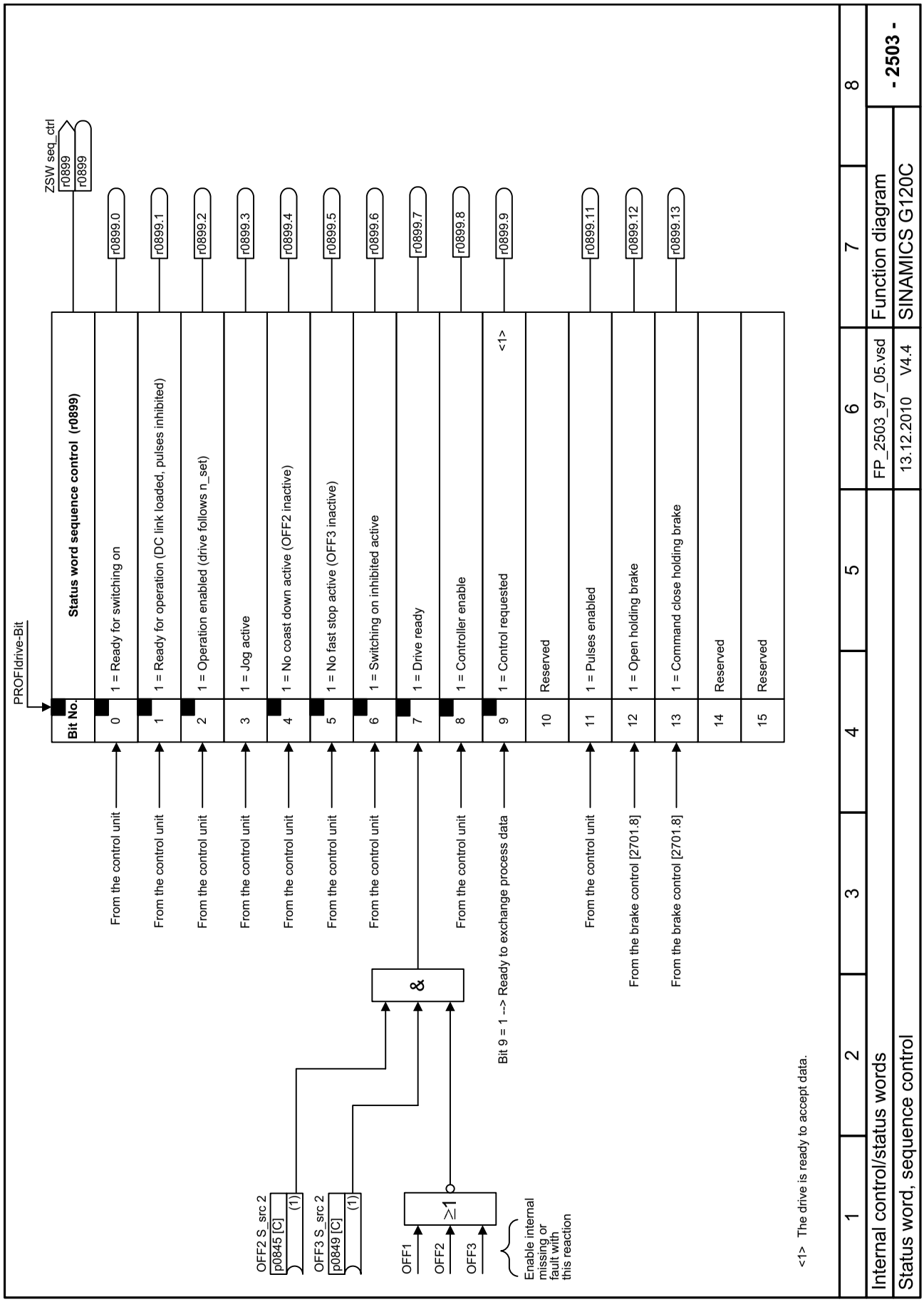
2501 – Słowo sterujące, sterowanie sekwencyjne	2-321
2503 – Słowo stanu, sterowanie sekwencyjne	2-322
2505 – Słowo sterujące, kanał wartości zadanej	2-323
2510 – Słowo stanu 1 (r0052)	2-324
2511 – Słowo stanu 2 (r0053)	2-325
2512 – Słowo stanu 1 (r0054)	2-326
2513 – Słowo sterujące 2 (r0055)	2-327
2522 – Słowo stanu, regulator prędkości obrotowej	2-328
2526 – Słowo stanu, regulacja	2-329
2530 – Słowo stanu, regulacja prądu	2-330
2534 – Słowo stanu, monitoring 1	2-331
2536 – Słowo stanu, monitoring 2	2-332
2537 – Słowo stanu, monitoring 3	2-333
2546 – Słowo sterujące, błędy/alarmy	2-334
2548 – Słowo stanu, błędy/alarmy 1 i 2	2-335
2634 – Sterowanie sekwencyjne - brakujące zezwolenia	2-336

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



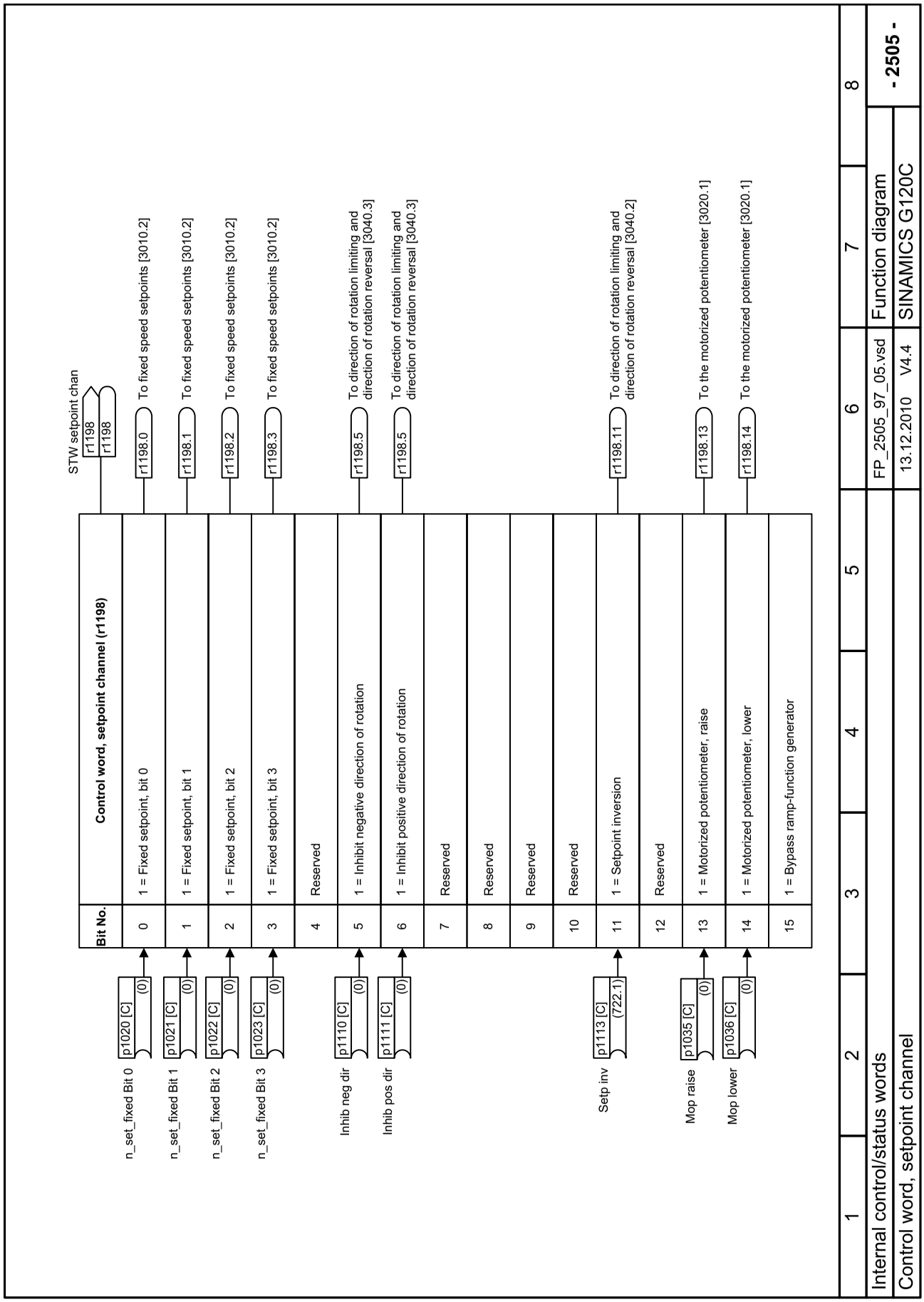
Rysunek 2-40 2501 – Słowo sterujące, sterowanie sekwencyjne

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



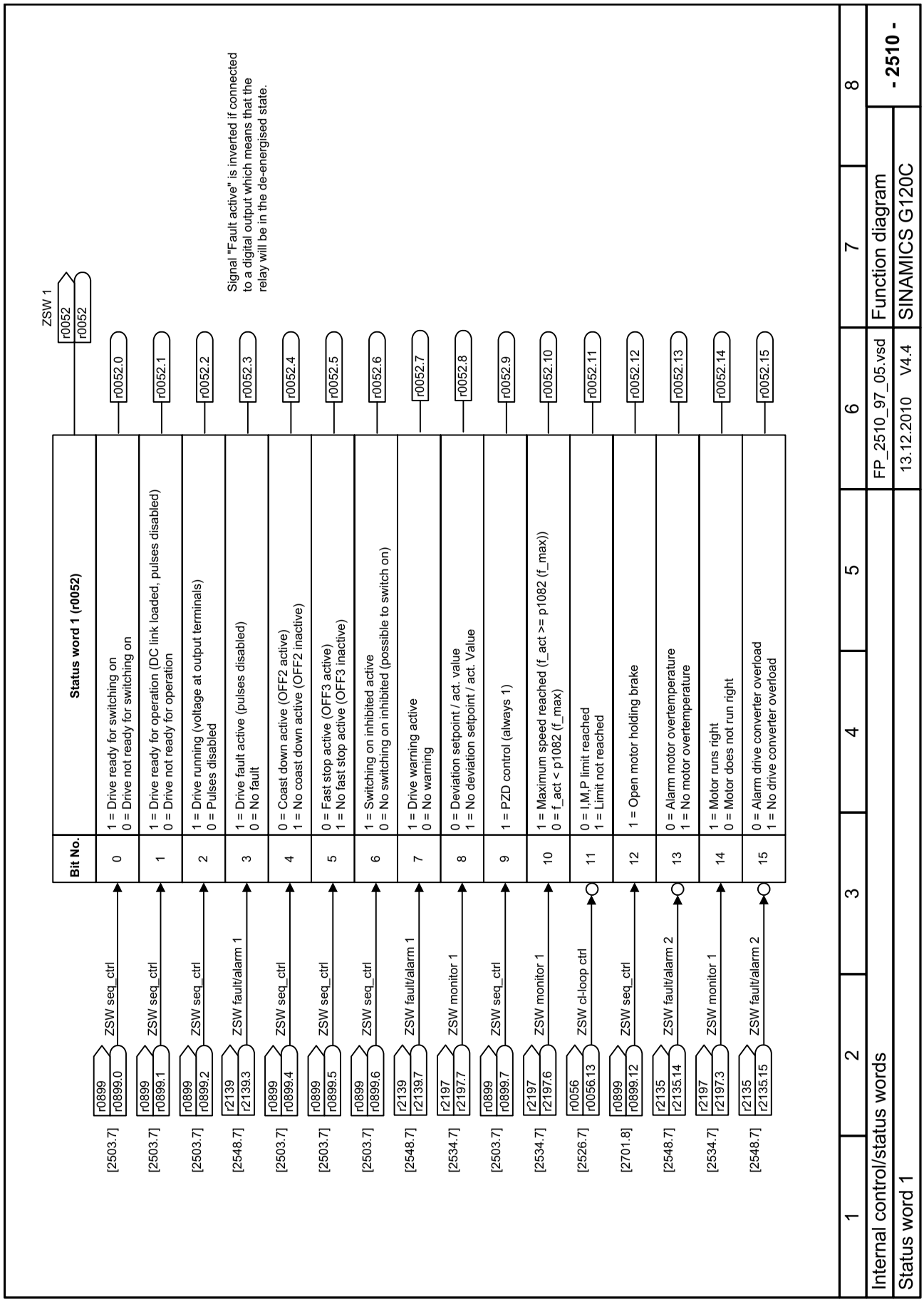
Rysunek 2-41 2503 – Słowo stanu, sterowanie sekwencyjne

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



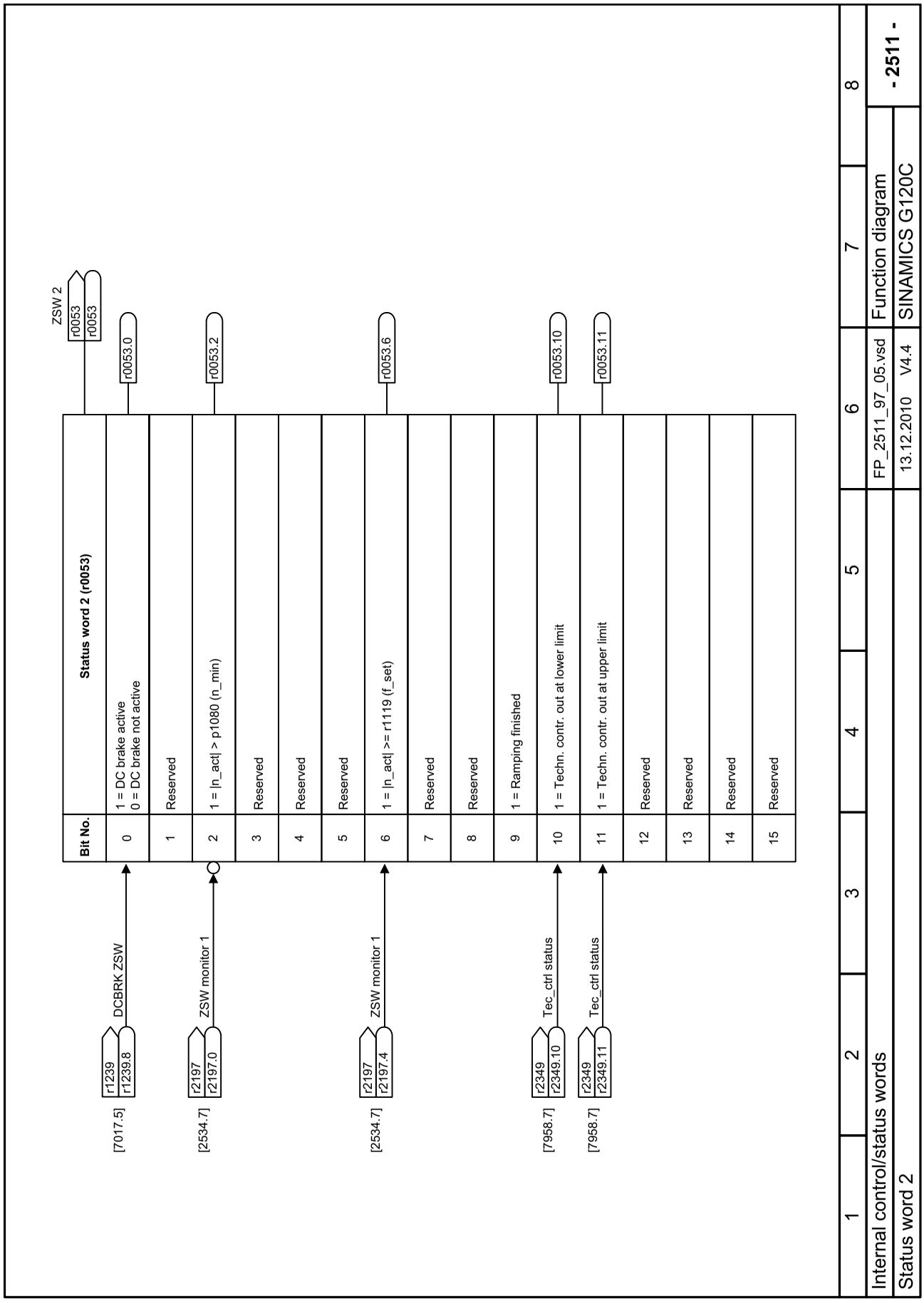
Rysunek 2-42 2505 – Słowo sterujące, kanał wartości zadanej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



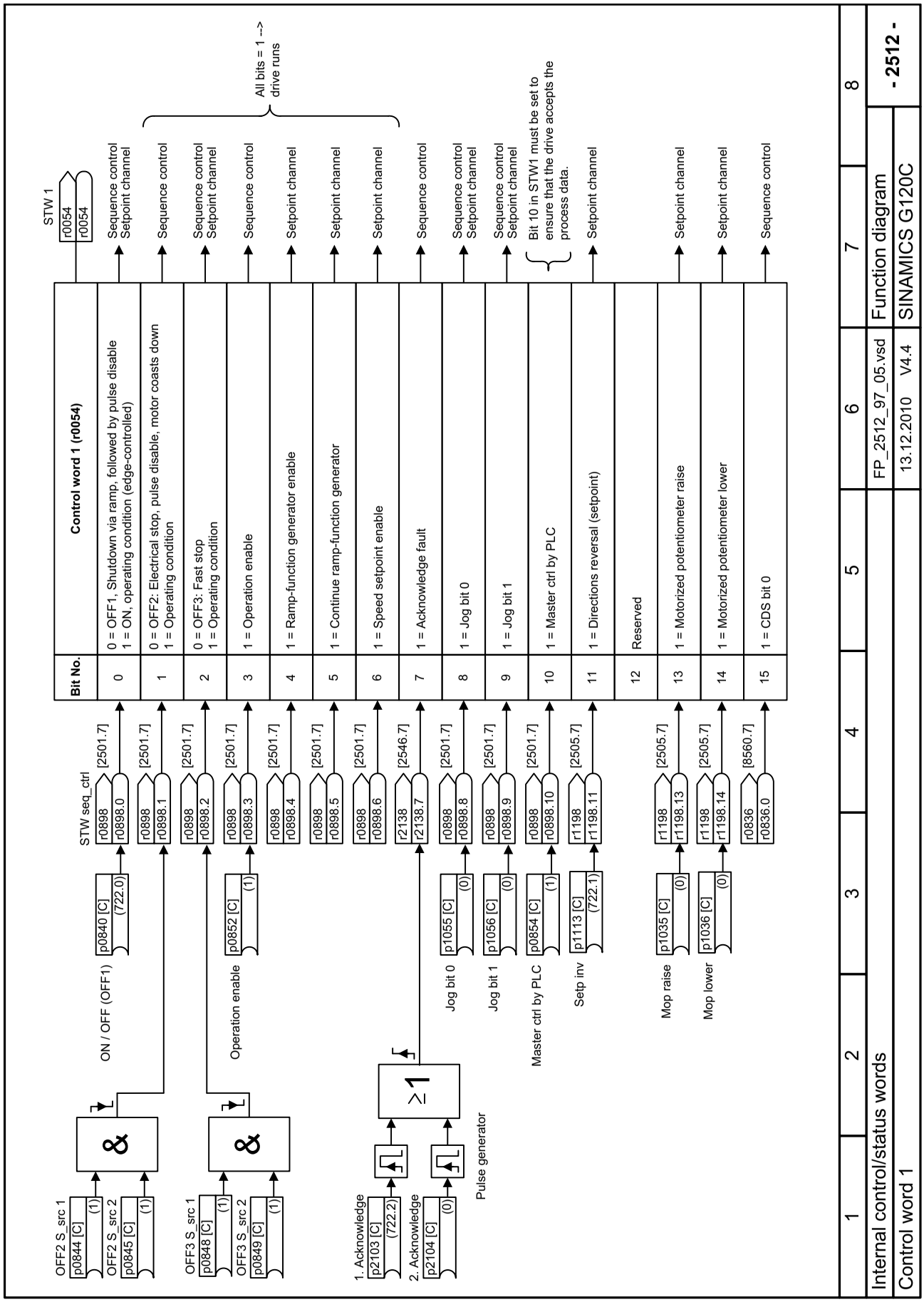
Rysunek 2-43 2510 – Słowo stanu 1 (r0052)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



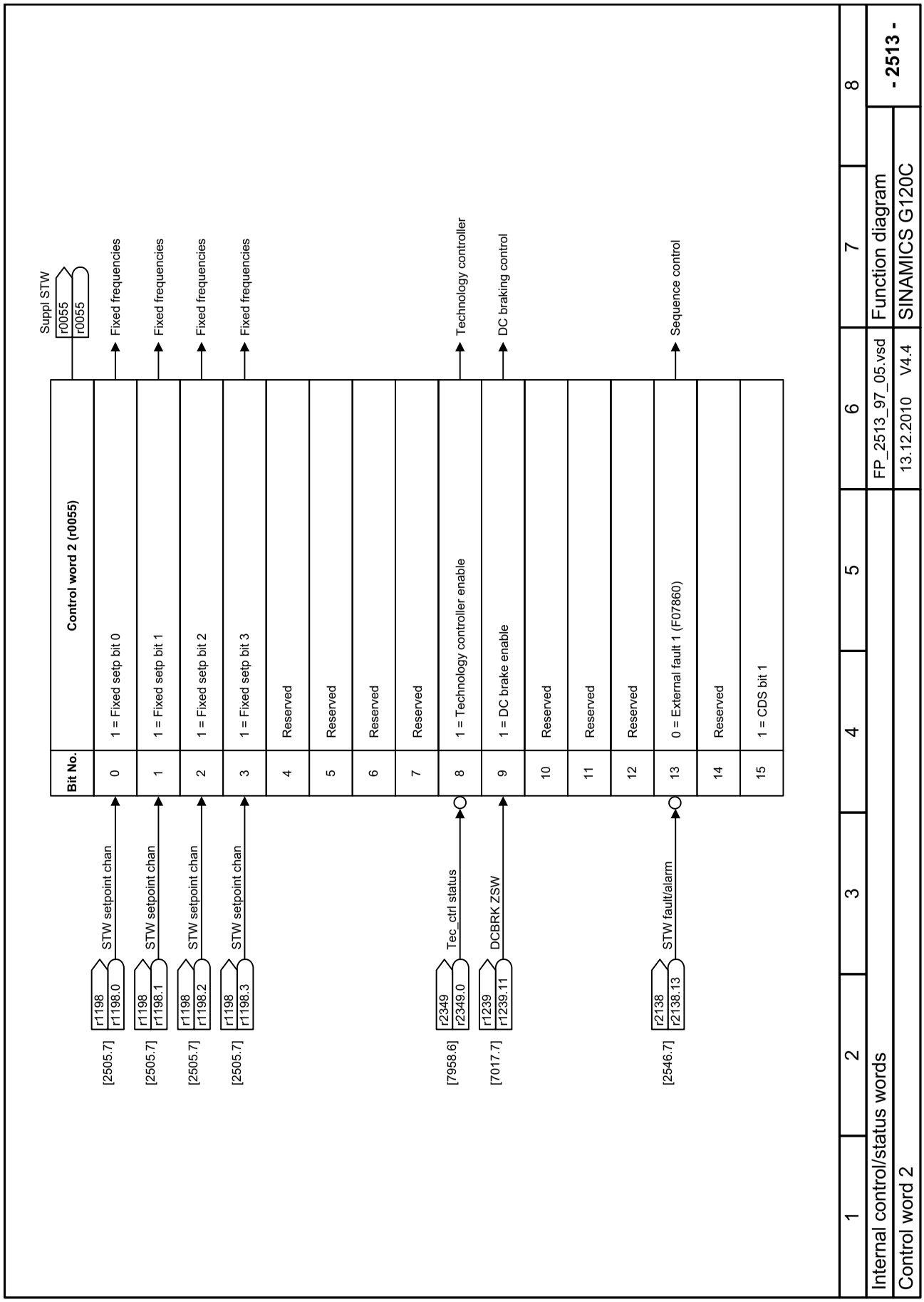
Rysunek 2-44 2511 – Słowo stanu 2 (r0053)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



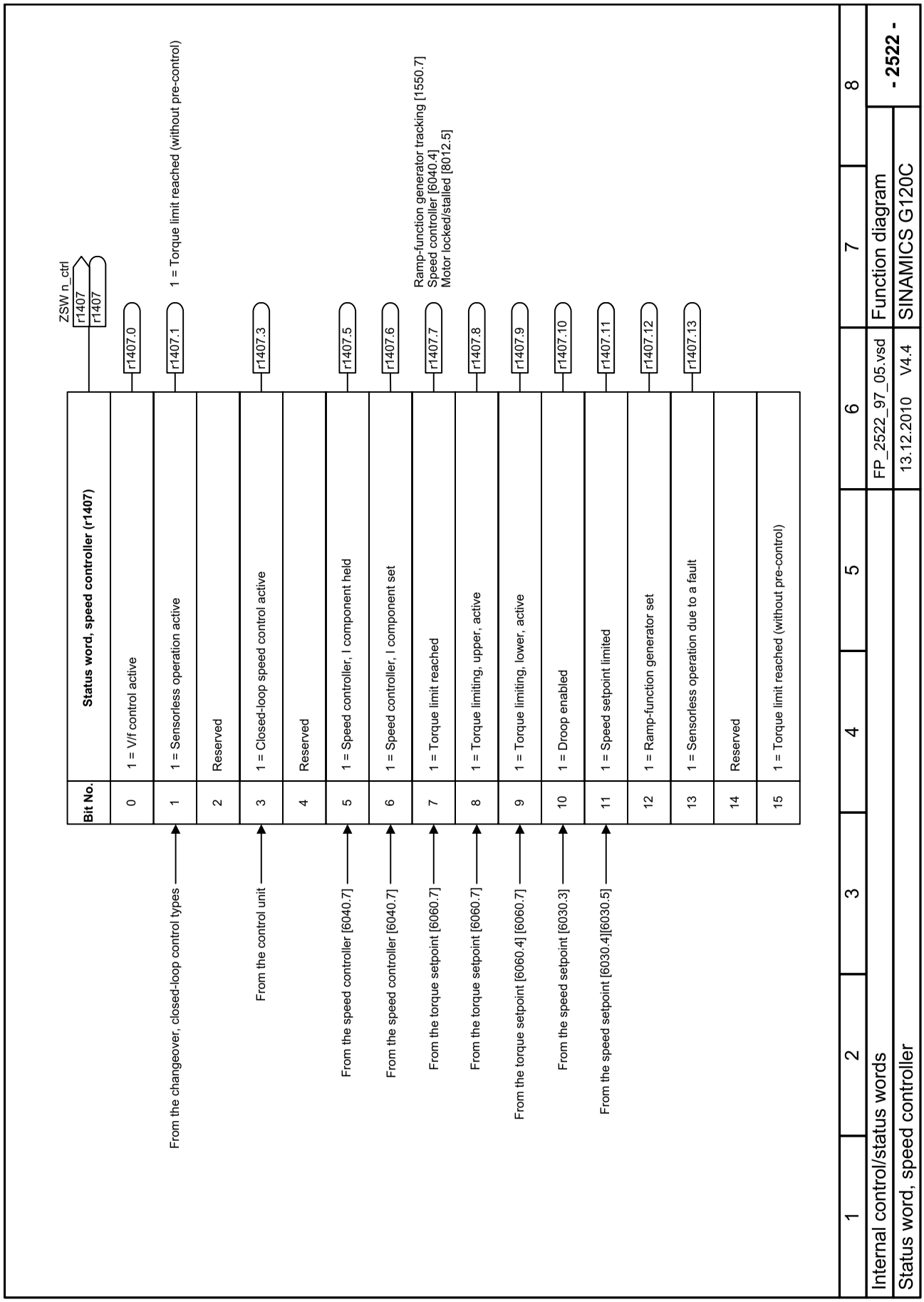
Rysunek 2-45 2512 – Słowo stanu 1 (r0054)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



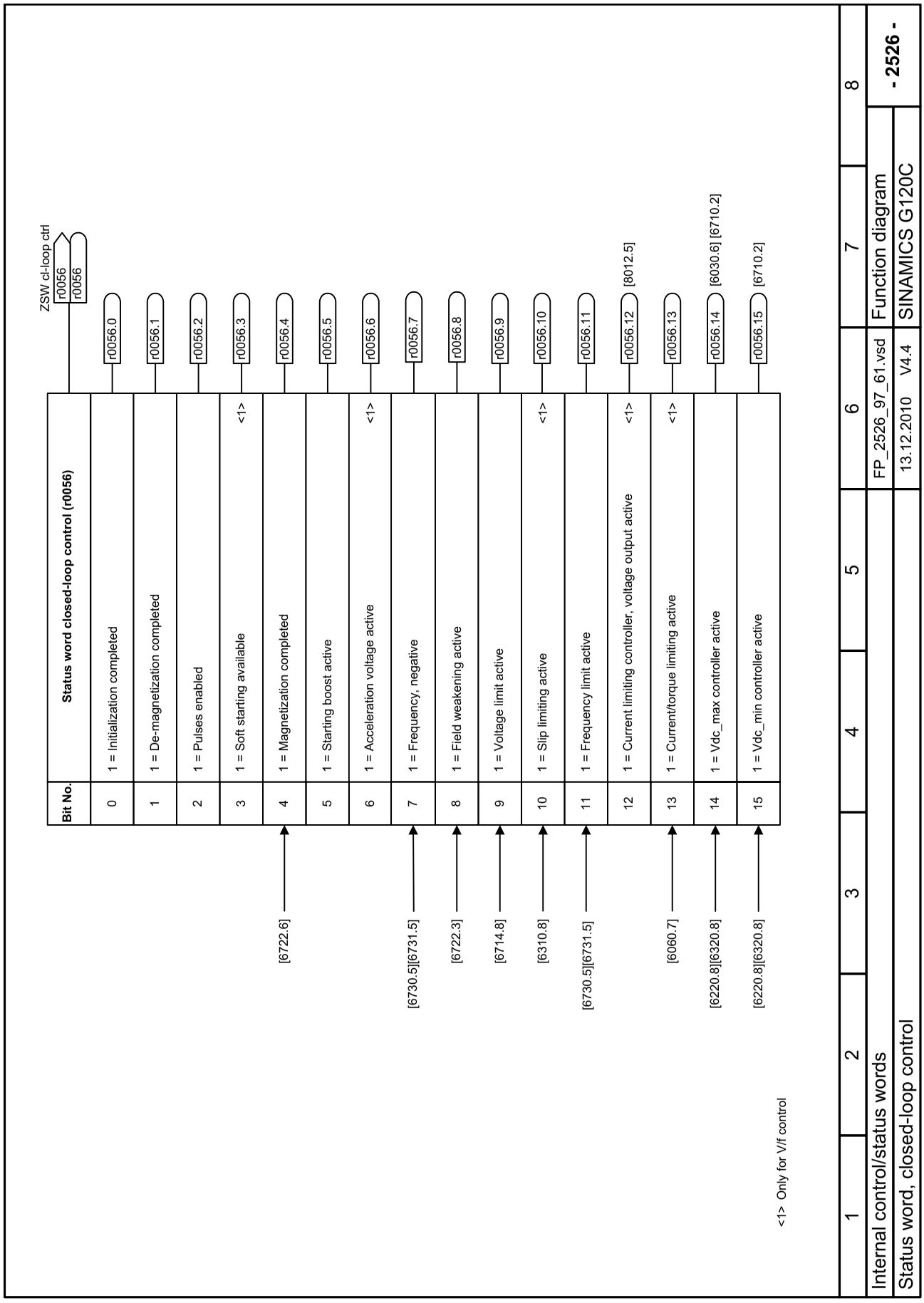
Rysunek 2-46 2513 – Słowo sterujące 2 (r0055)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



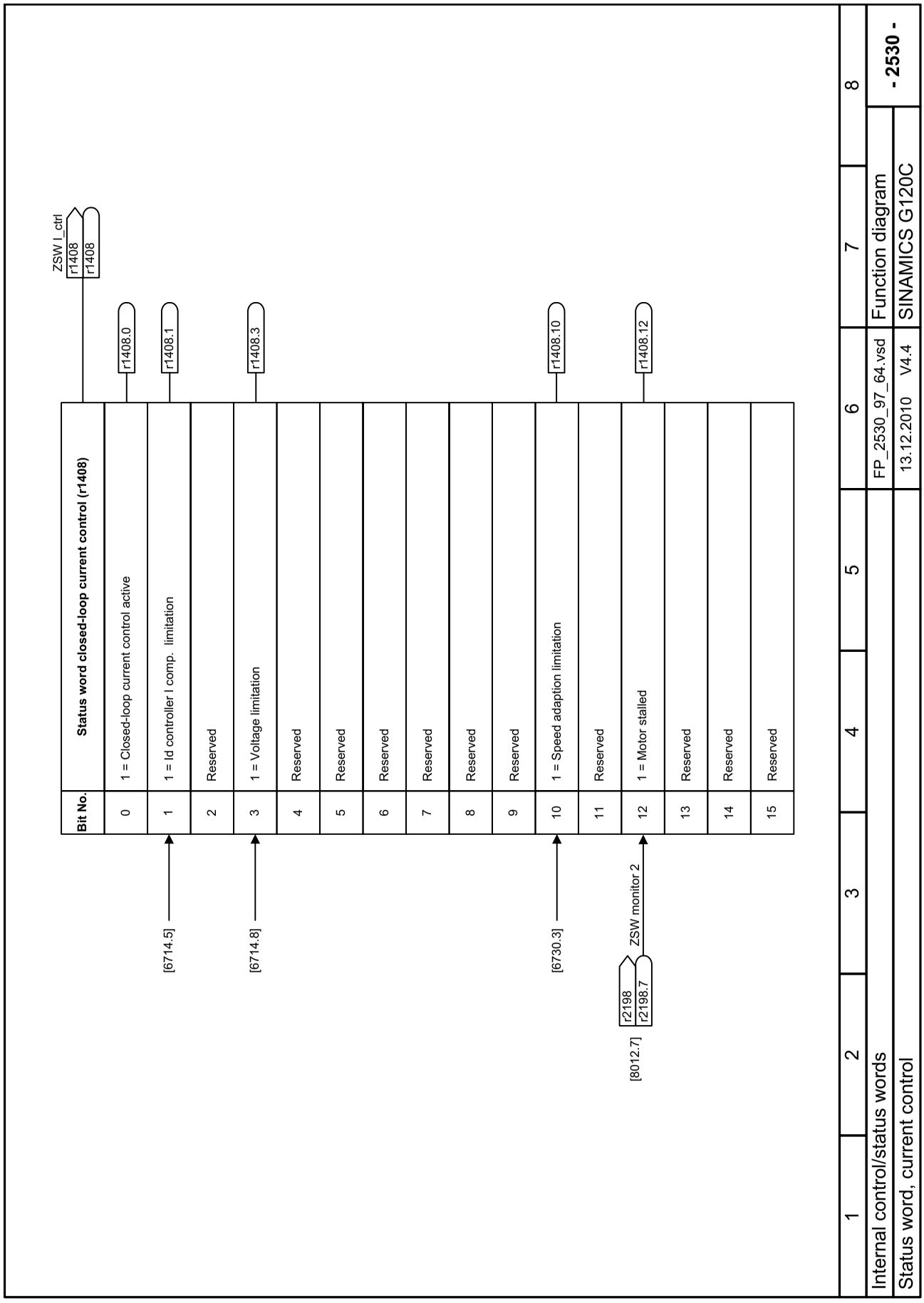
Rysunek 2-47 2522 – Słowo stanu, regulator prędkości obrotowej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



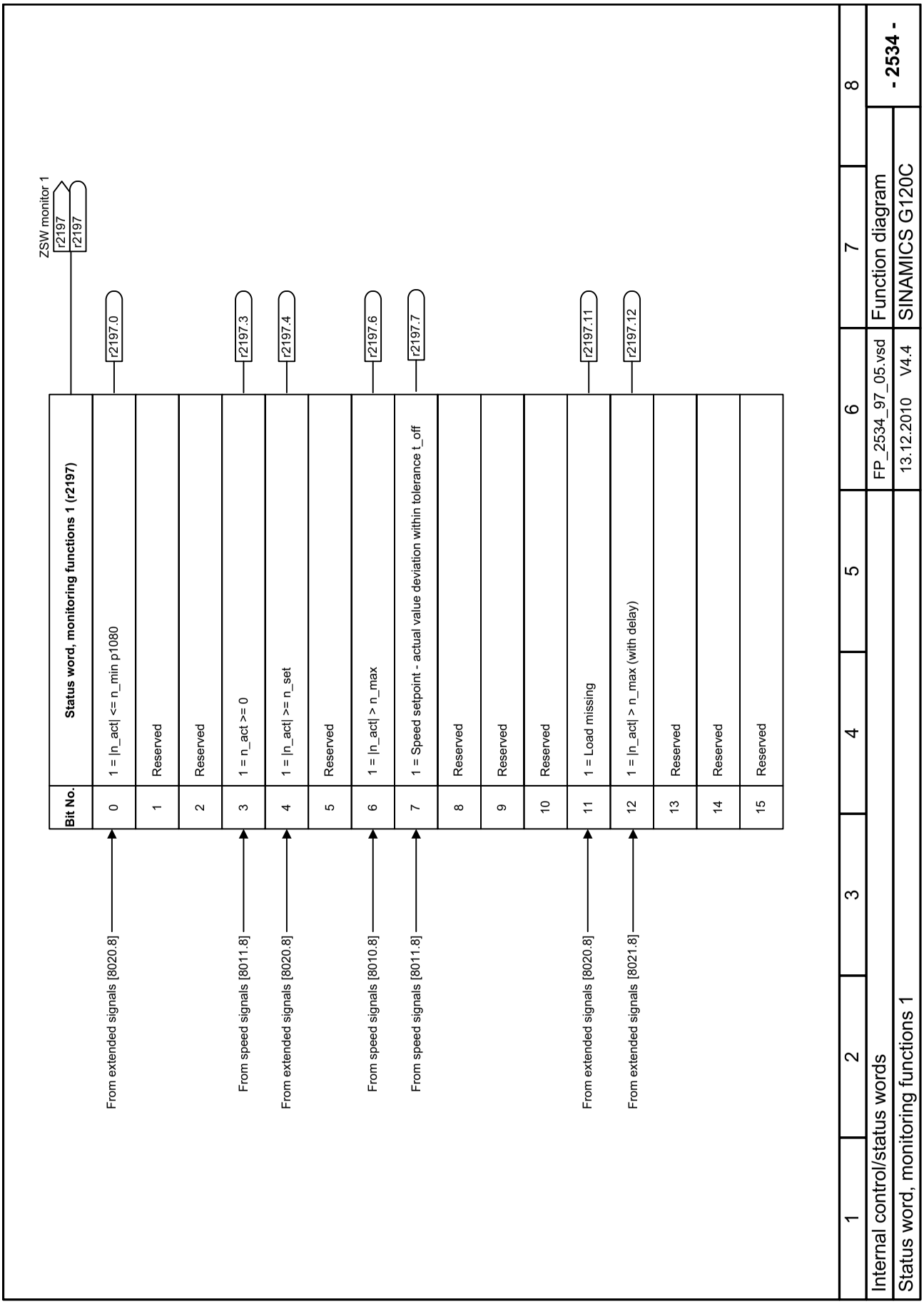
Rysunek 2-48 2526 – Słowo stanu, regulacja

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



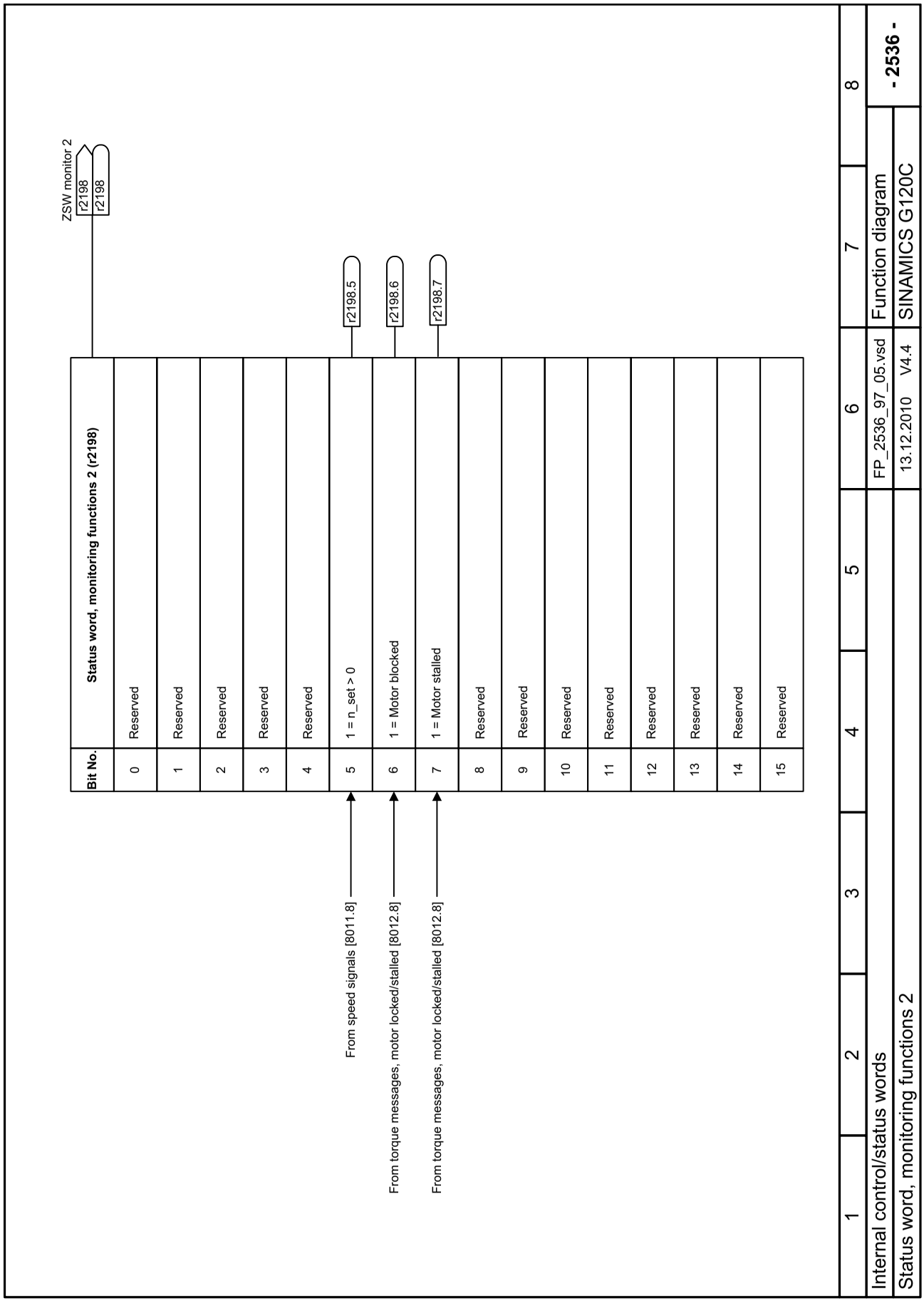
Rysunek 2-49 2530 – Słowo stanu, regulacja prądu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



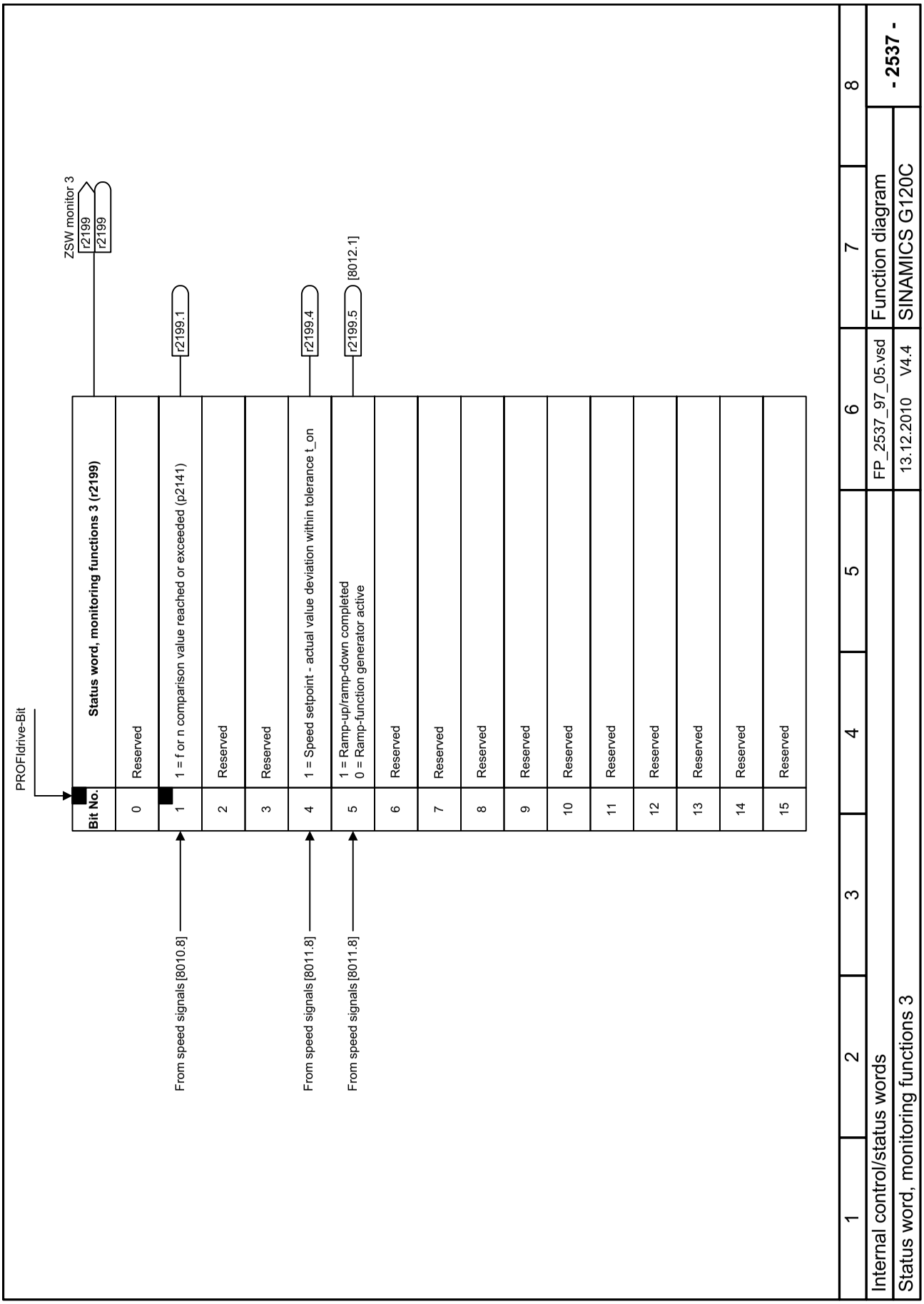
Rysunek 2-50 2534 – Słowo stanu, monitoring 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



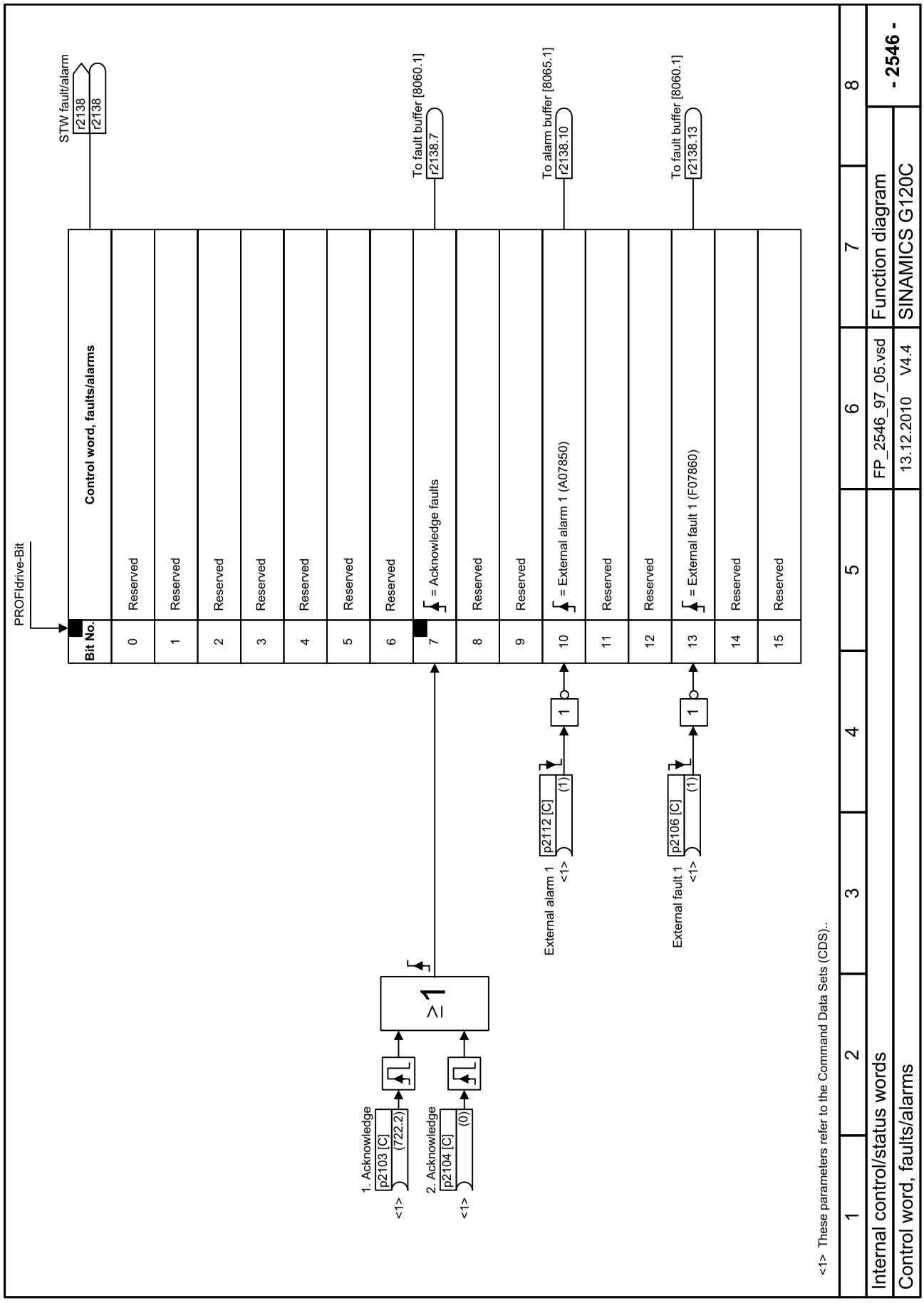
Rysunek 2-51 2536 – Słowo stanu, monitoring 2

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



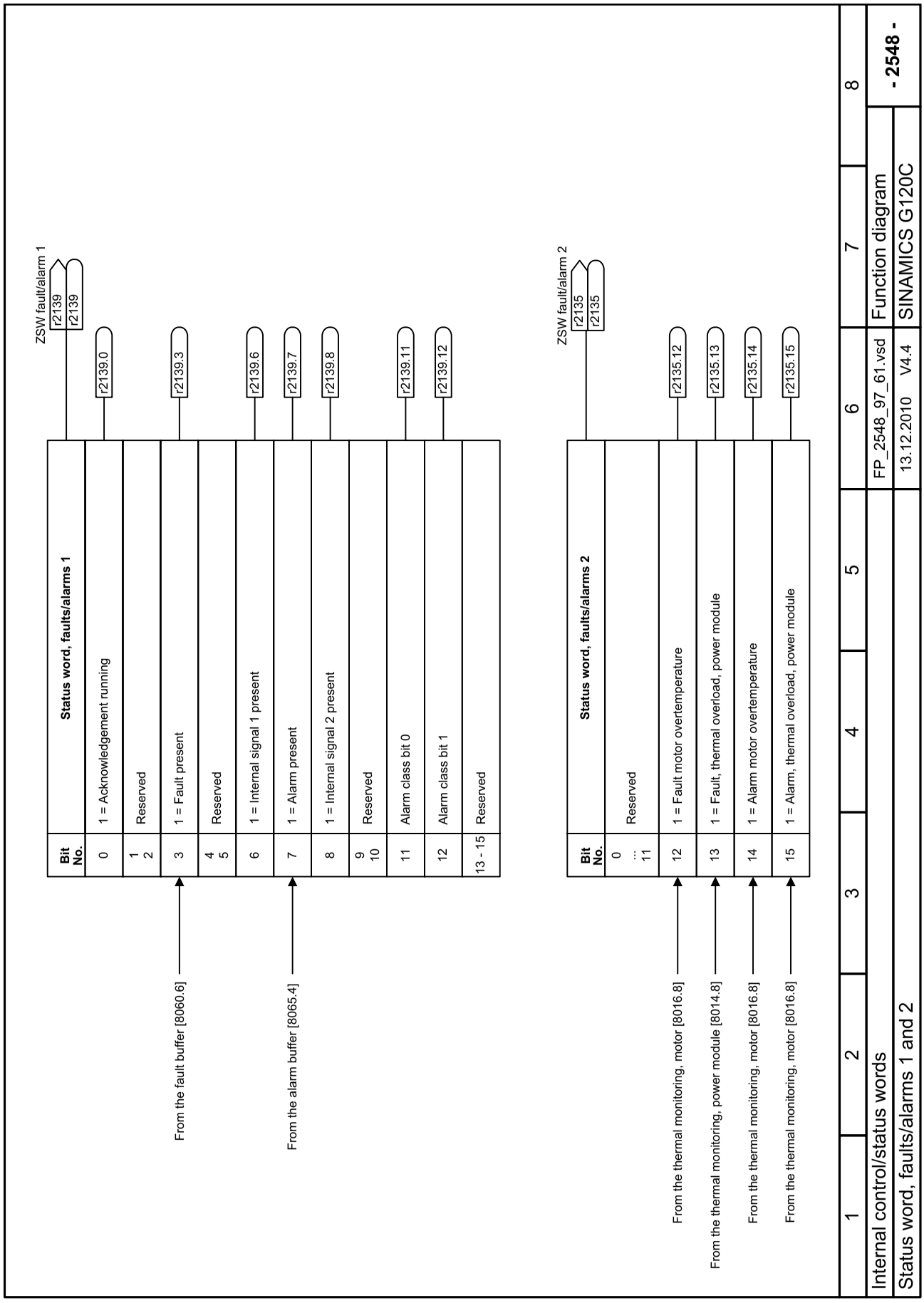
Rysunek 2-52 2537 – Słowo stanu, monitoring 3

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



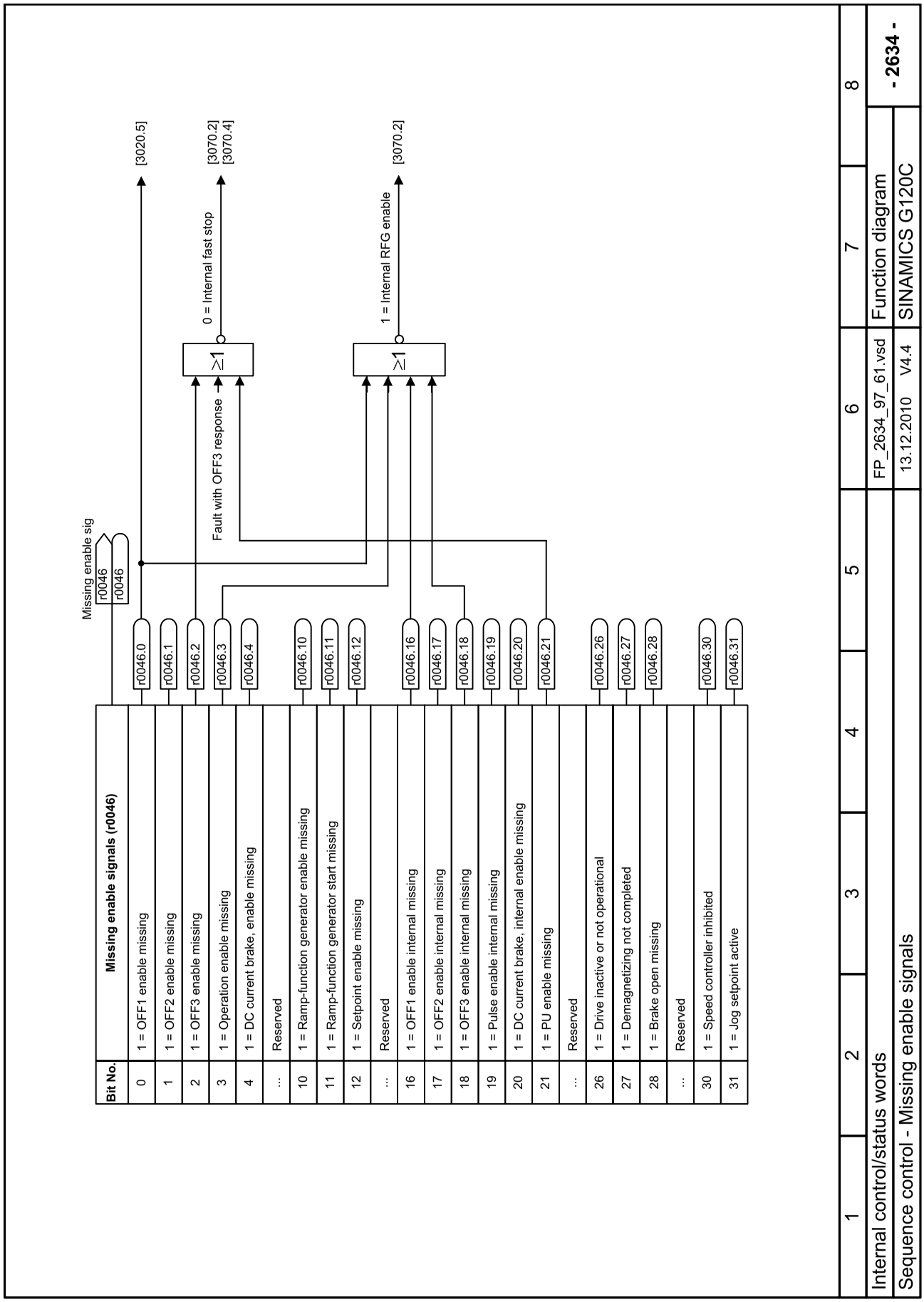
Rysunek 2-53 2546 – Słowo sterujące, błędy/alarmy

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-54 2548 – Słowo stanu, błędy/alarmy 1 i 2

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-55 2634 – Sterowanie sekwencyjne - brakujące zezwolenia

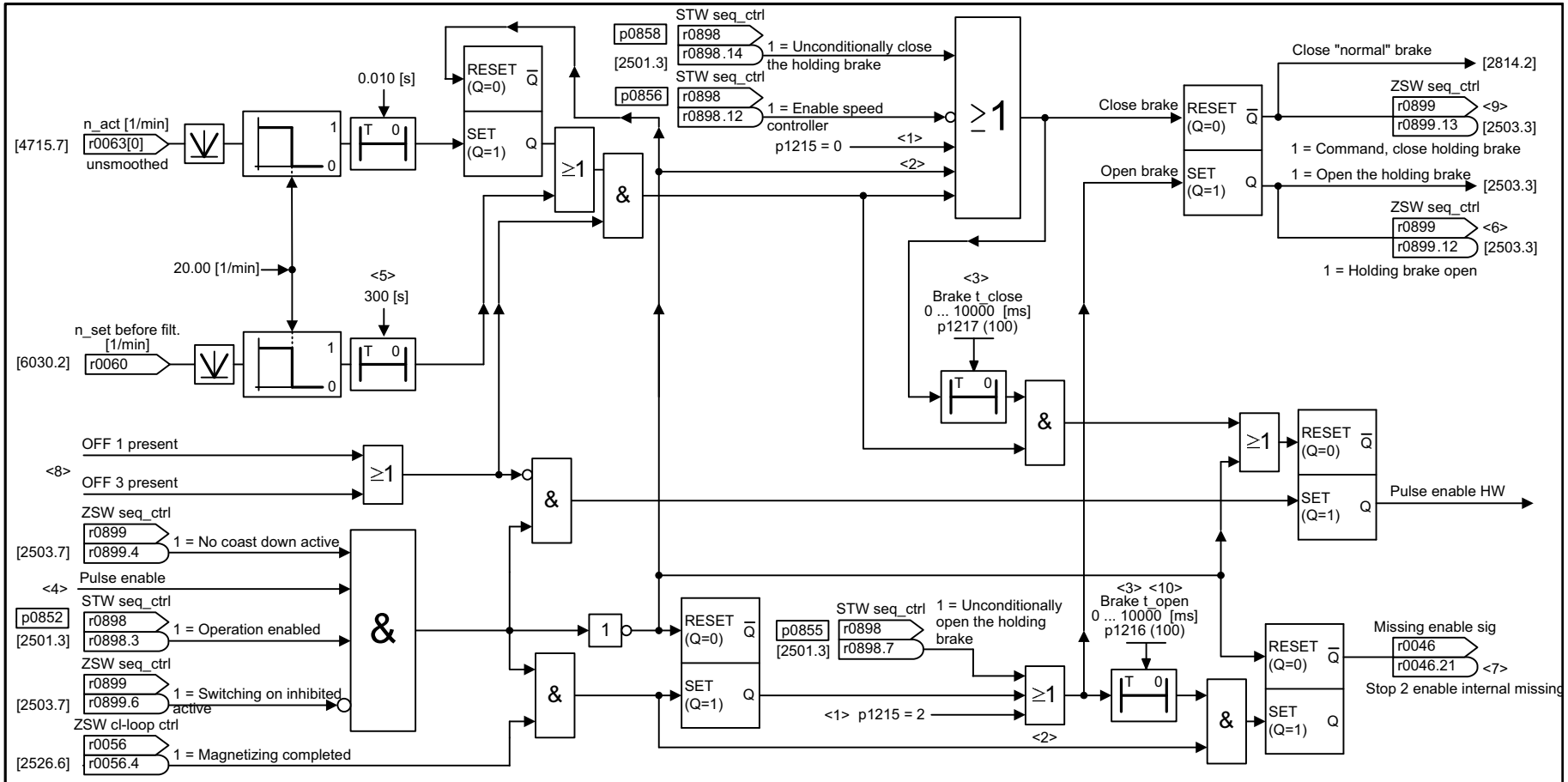
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.7 Sterowanie hamulcem

Schematy funkcjonalne

2701 – Zwykłe sterowanie hamulcem 2-338

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



<1> Motor holding brake configuration (p1215)
0 = No motor holding brake being used.
1 = Motor holding brake acc. to sequence control.
2 = Motor holding brake always released.
3 = Motor holding brake like sequence control, connection via BICO.

<2> Priority assignment (high -> low): p1215, p0858, p0855, p0856, sequence control.

<3> If p1215 = 0, 2 -> t = 0 ms.

<4> Only if Safety Integrated is active.

<5> Monitoring time is initialized in dependence on the rated power of Power Module.

<6> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r0899.12 should be interconnected as control signal.

<7> r0046.21 = 0, as long as r0046.0 = 1 (OFF1 enable missing or switching on inhibited).
r0046.21 = 1, if p0858 = 1 or p0856 = 0.
The signal generation is shown simplified.

<8> The internal signal includes signals that lead to OFF1 or OFF3 (e. g. BICO or fault response).

<9> If the brake is permanently applied or released (p0855, p0858 or p1215), the drive does not wait while the brake is released or applied.

<10> Start frequency with V/f control: p1351, p1352 [6310.6]; Start torque with vector control: p1475 [6040.3]

1	2	3	4	5	6	7	8
Braking Control					FP_2701_97_05.vsd	Function diagram	- 2701 -
Basic braking control					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

Rysunek 2-56 2701 – Zwykłe sterowanie hamulcem

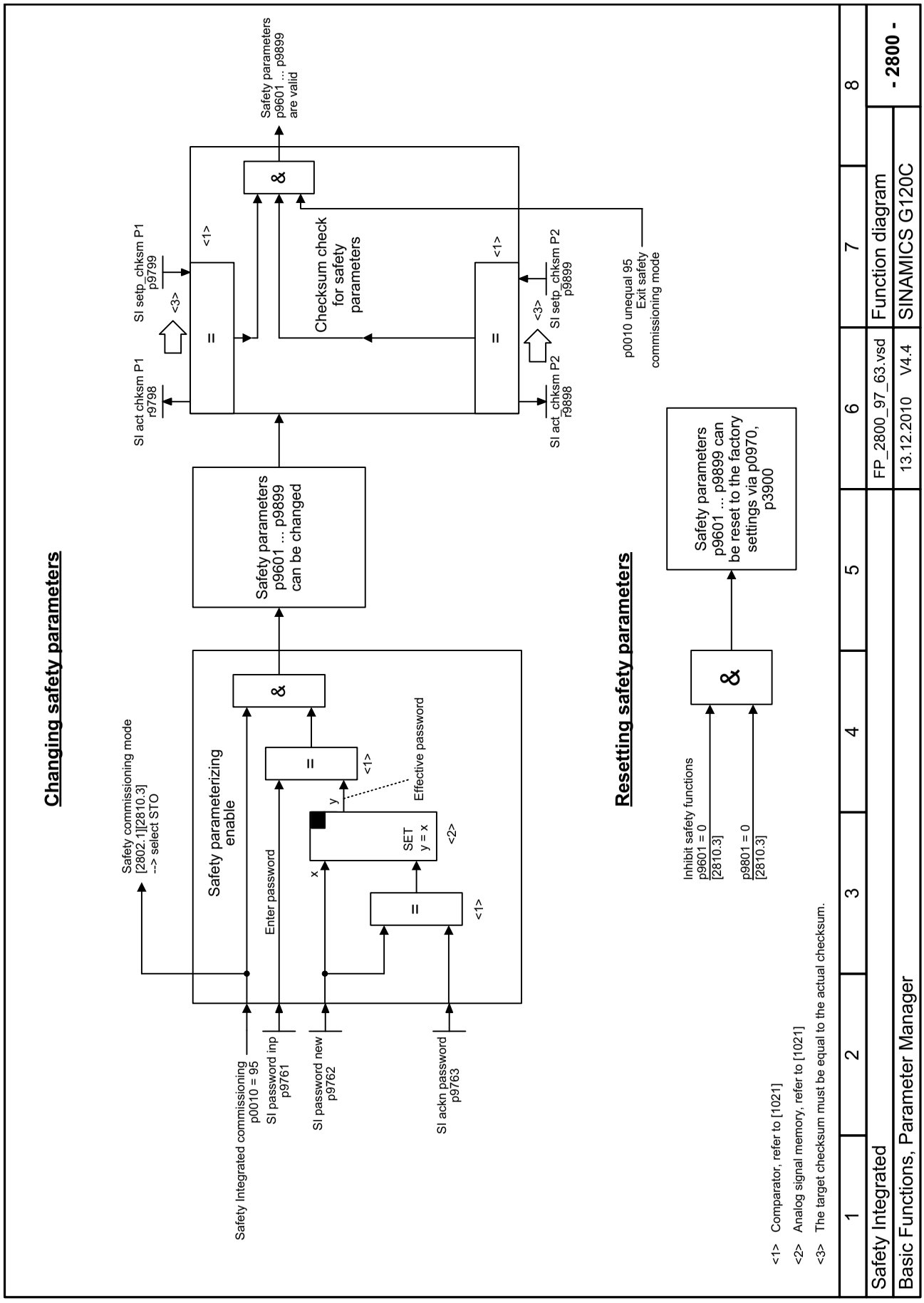
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA

2.8 Safety Integrated

Schematy funkcjonalne

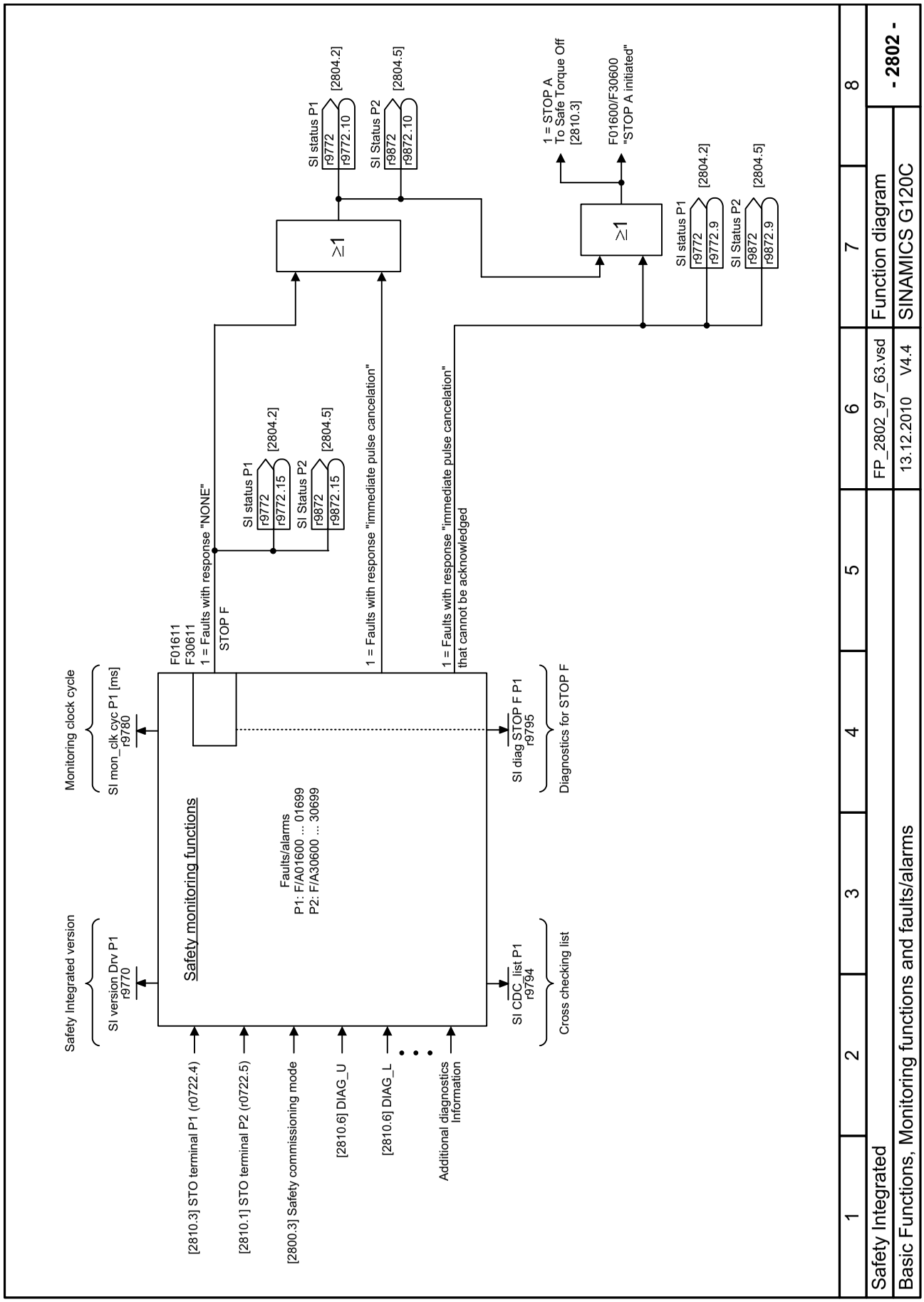
2800 – Funkcje podstawowe, menedżer parametrów	2-340
2802 – Funkcje podstawowe, nadzory i błędy/alarmy	2-341
2804 – Funkcje podstawowe, słowa stanu	2-342
2810 – Funkcje podstawowe, STO: Safe Torque Off (niezawodnie wyłączony moment)	2-343
2812 – Funkcje podstawowe, F-DI: Fail-safe Digital Input (wejście cyfrowe odporne na błąd)	2-344

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



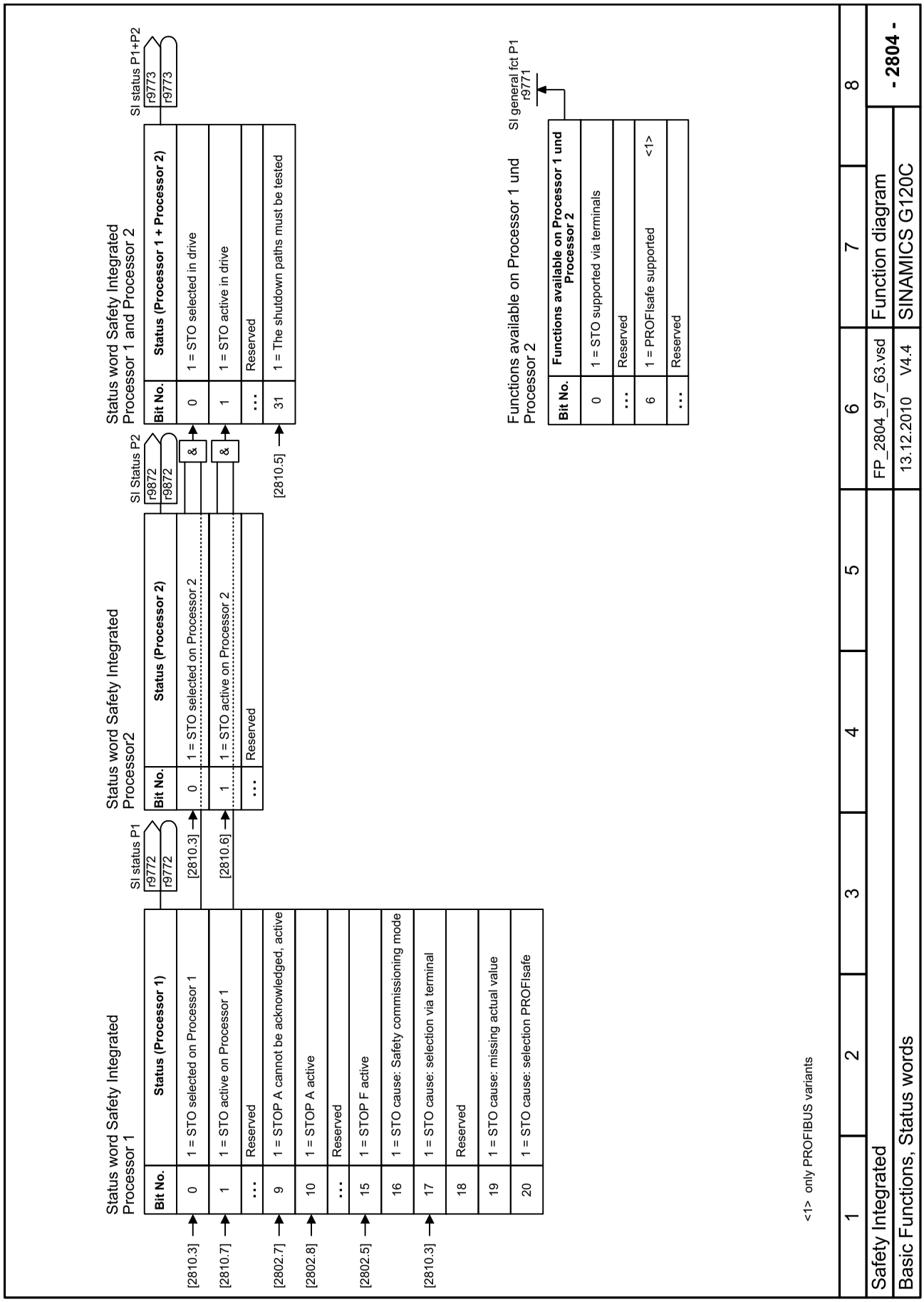
Rysunek 2-57 2800 – Funkcje podstawowe, menedżer parametrów

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



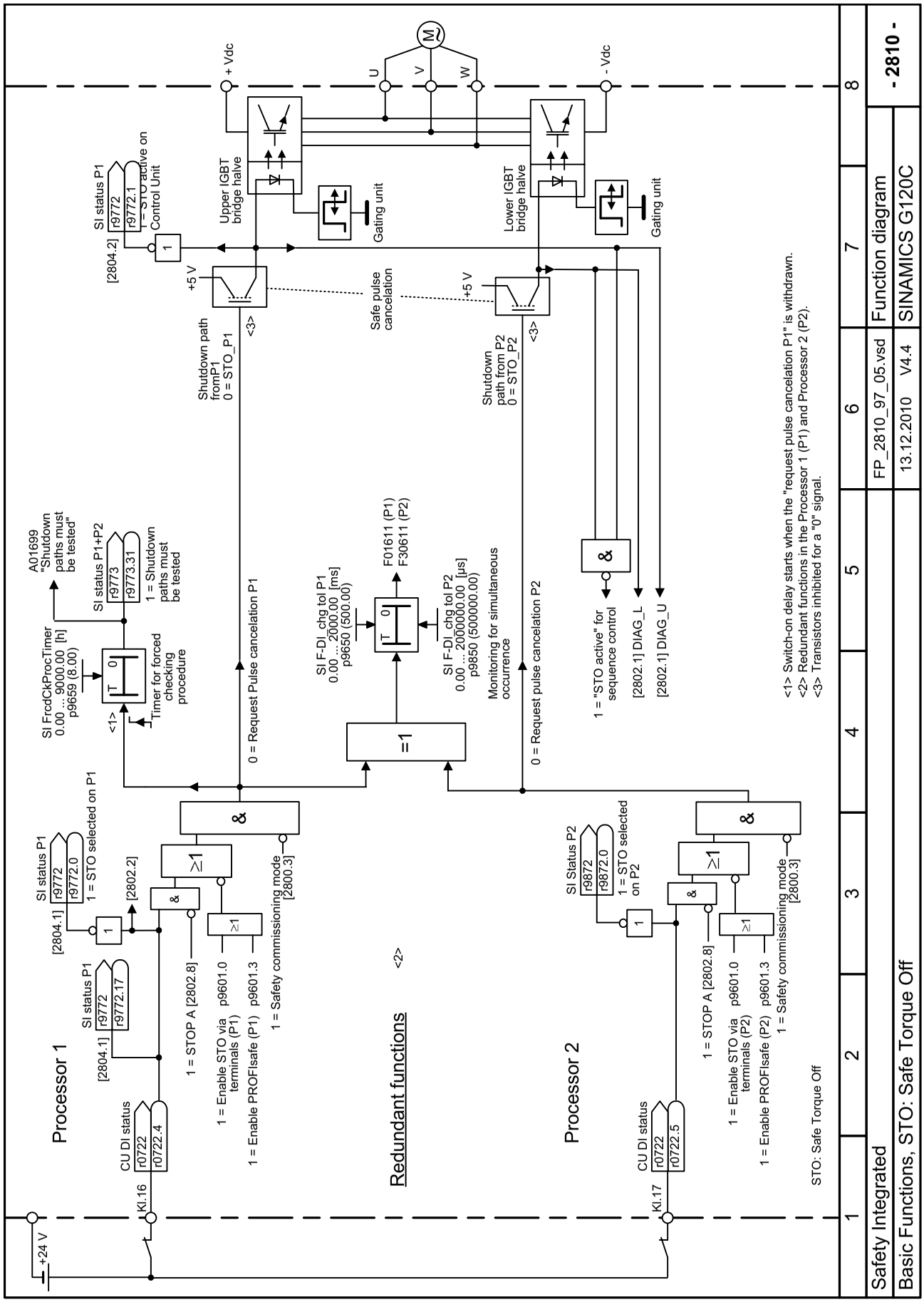
Rysunek 2-58 2802 – Funkcje podstawowe, nadzory i błędy/alarmy

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



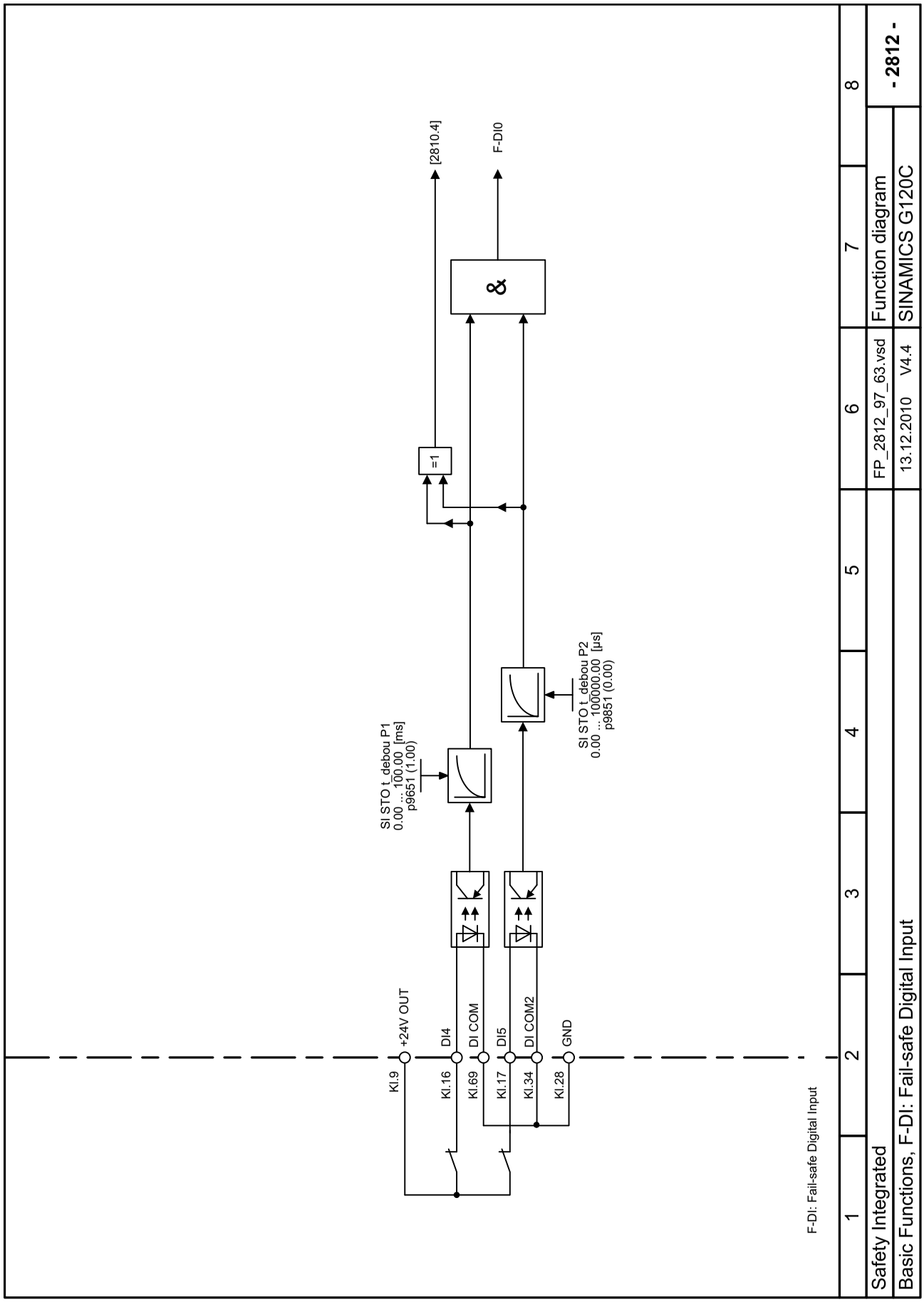
Rysunek 2-59 2804 – Funkcje podstawowe, słowa stanu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-60 2810 – Funkcje podstawowe, STO: Safe Torque Off (niezawodnie wyłączony moment)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-61 2812 – Funkcje podstawowe, F-DI: Fail-safe Digital Input (wejście cyfrowe odporne na błąd)

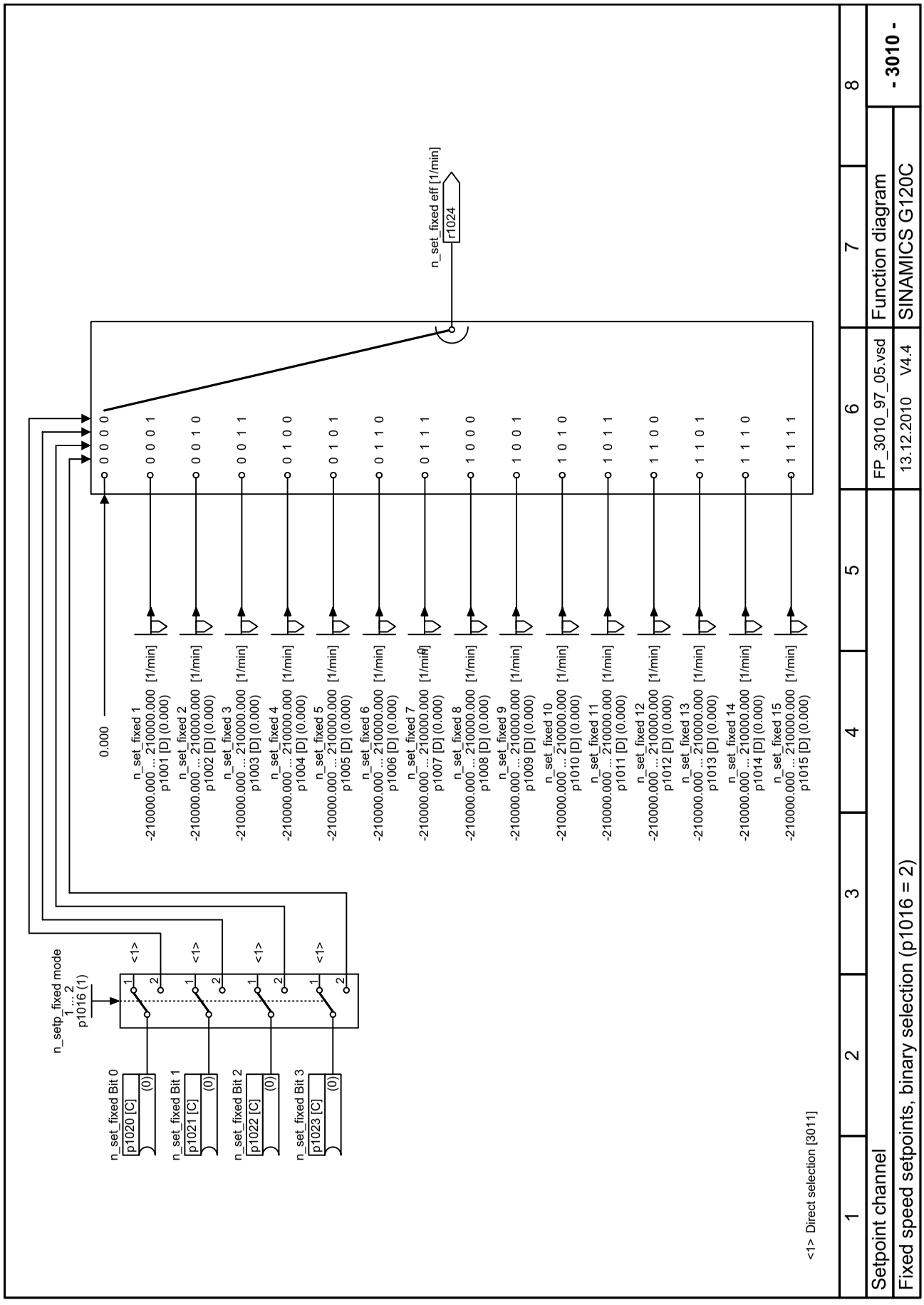
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.9 Kanał wartości zadanej

Schematy funkcjonalne

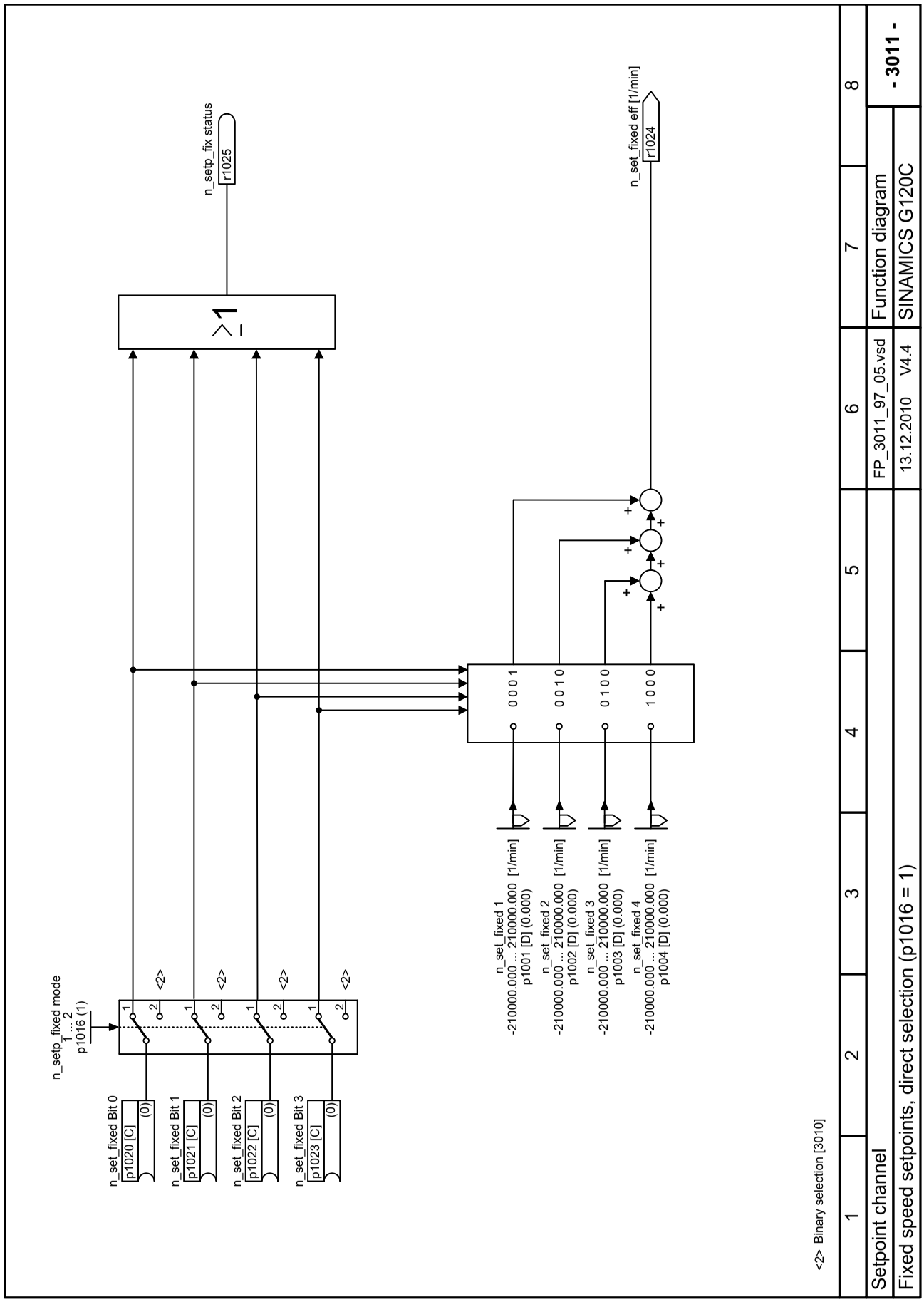
3010 – Częstotliwości stałe, wybór binarny (p1016 = 2)	2-346
3011 – Częstotliwości stałe, wybór bezpośredni (p1016 = 1)	2-347
3020 – Motopotencjometr	2-348
3030 – Główna/dodatkowa wartość zadana, skalowanie wartości zadanej, pełzanie	2-349
3040 – Ograniczenie i zmiana kierunku ruchu na przeciwny	2-350
3050 – Pasma pomijane i ograniczenia prędkości obrotowej	2-351
3070 – Rozszerzony generator funkcji rampy	2-352

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



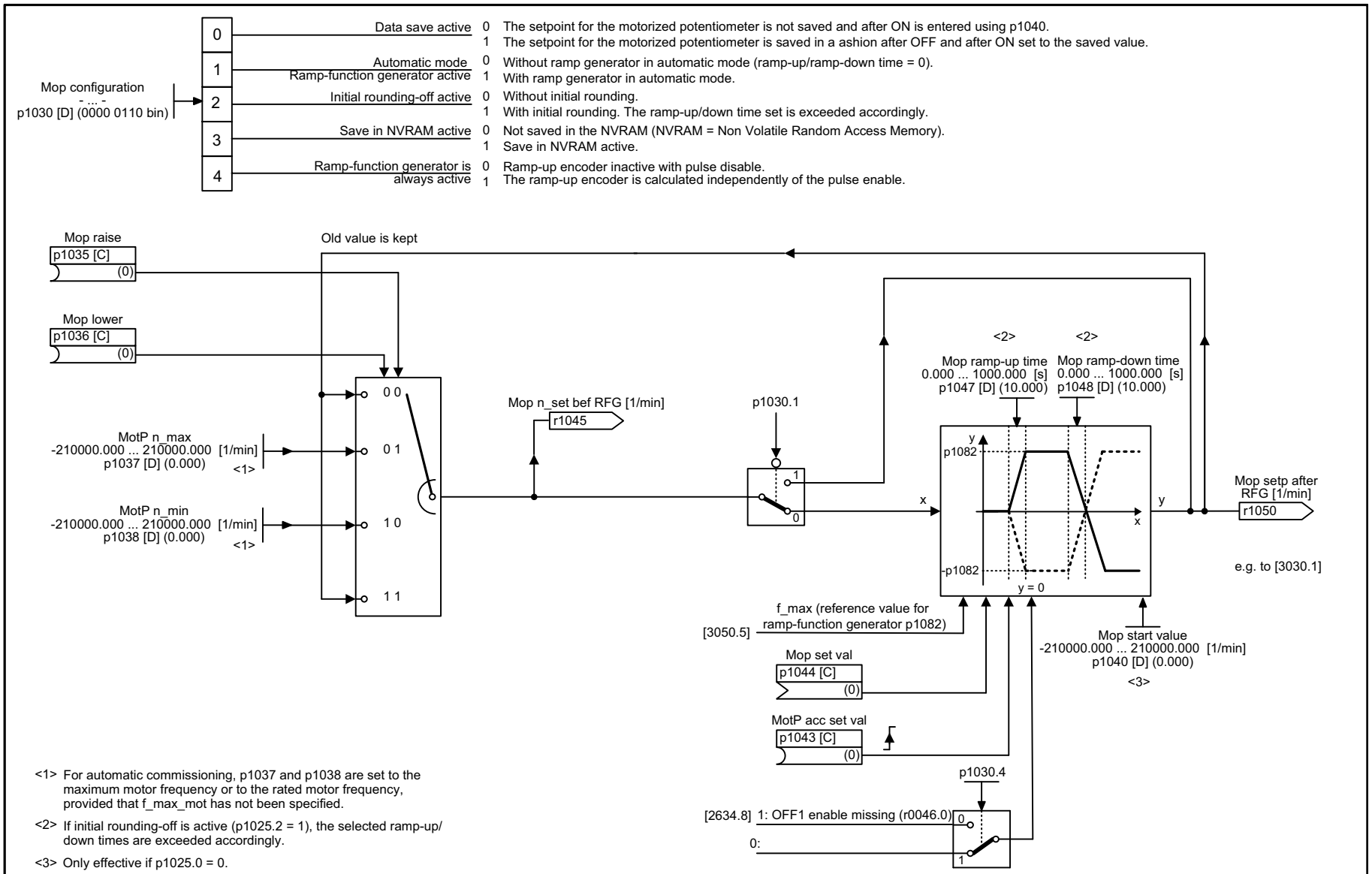
Rysunek 2-62 3010 – Częstotliwości stałe, wybór binarny (p1016 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-63 3011 – Częstotliwości stałe, wybór bezpośredni (p1016 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



<1> For automatic commissioning, p1037 and p1038 are set to the maximum motor frequency or to the rated motor frequency, provided that f_max_mot has not been specified.

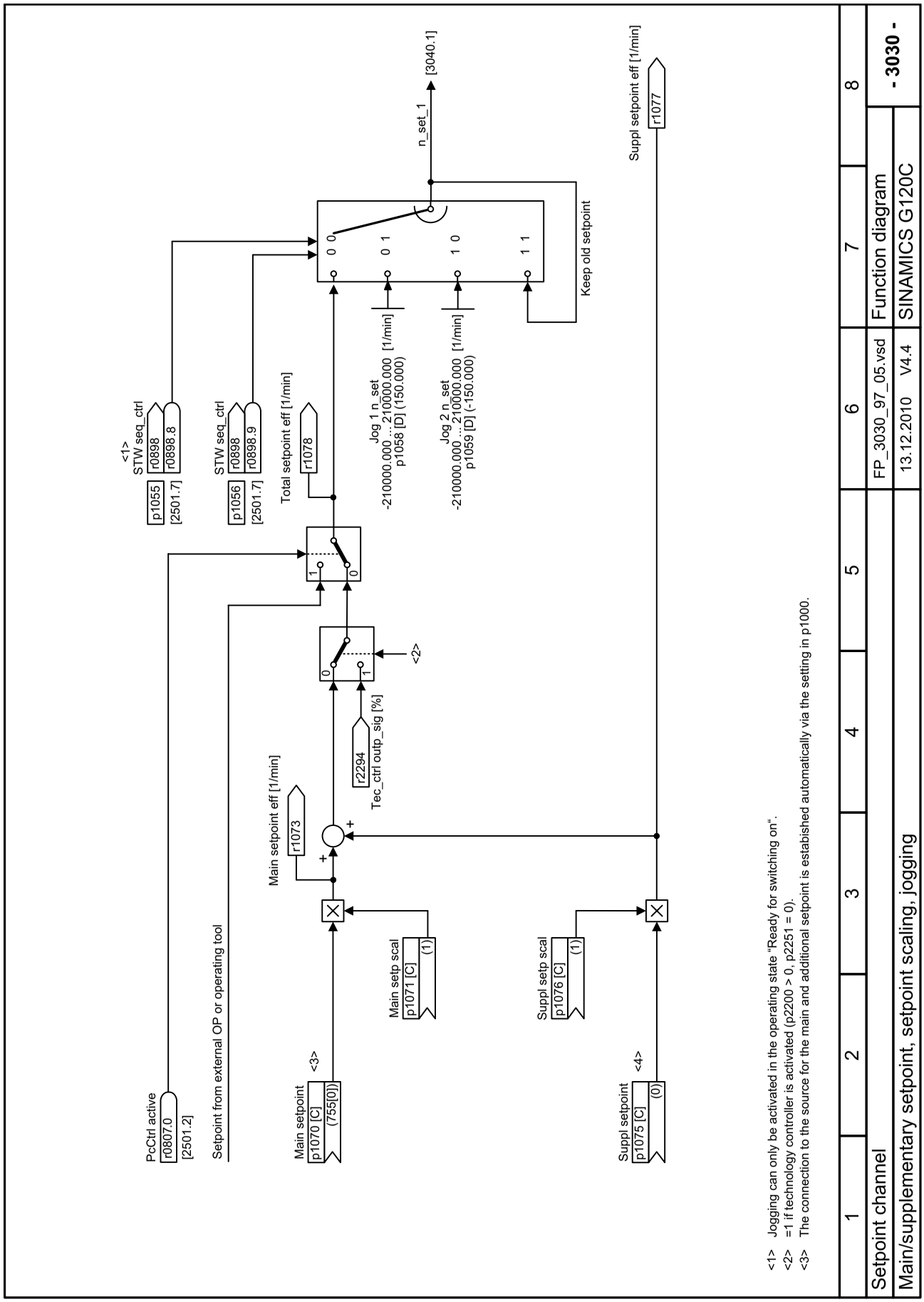
<2> If initial rounding-off is active (p1025.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.

<3> Only effective if p1025.0 = 0.

1	2	3	4	5	6	7	8
Setpoint channel					FP_3020_97_05.vsd	Function diagram	- 3020 -
Motorized potentiometer					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

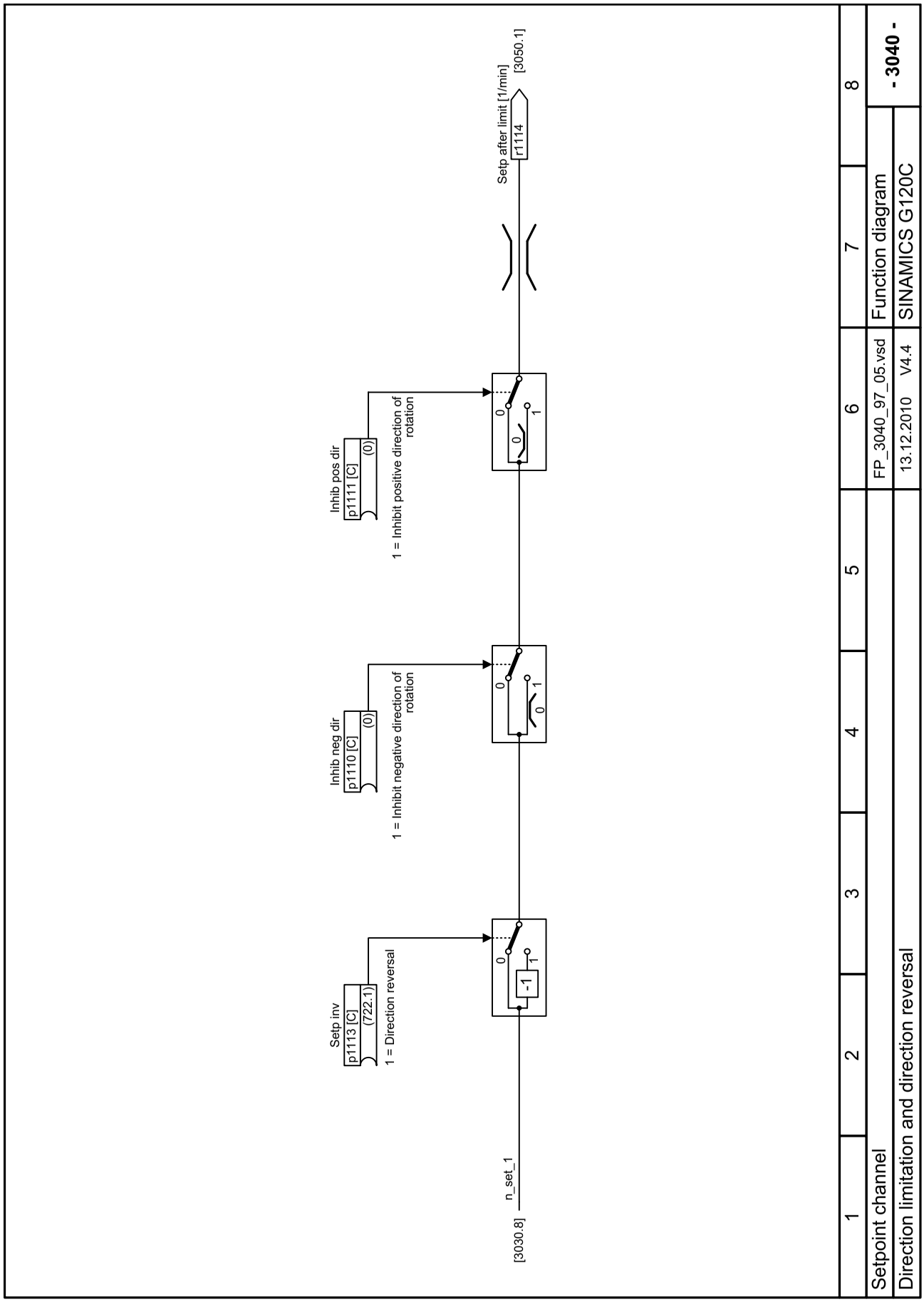
Rysunek 2-64 3020 – Motopotencjometr

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA



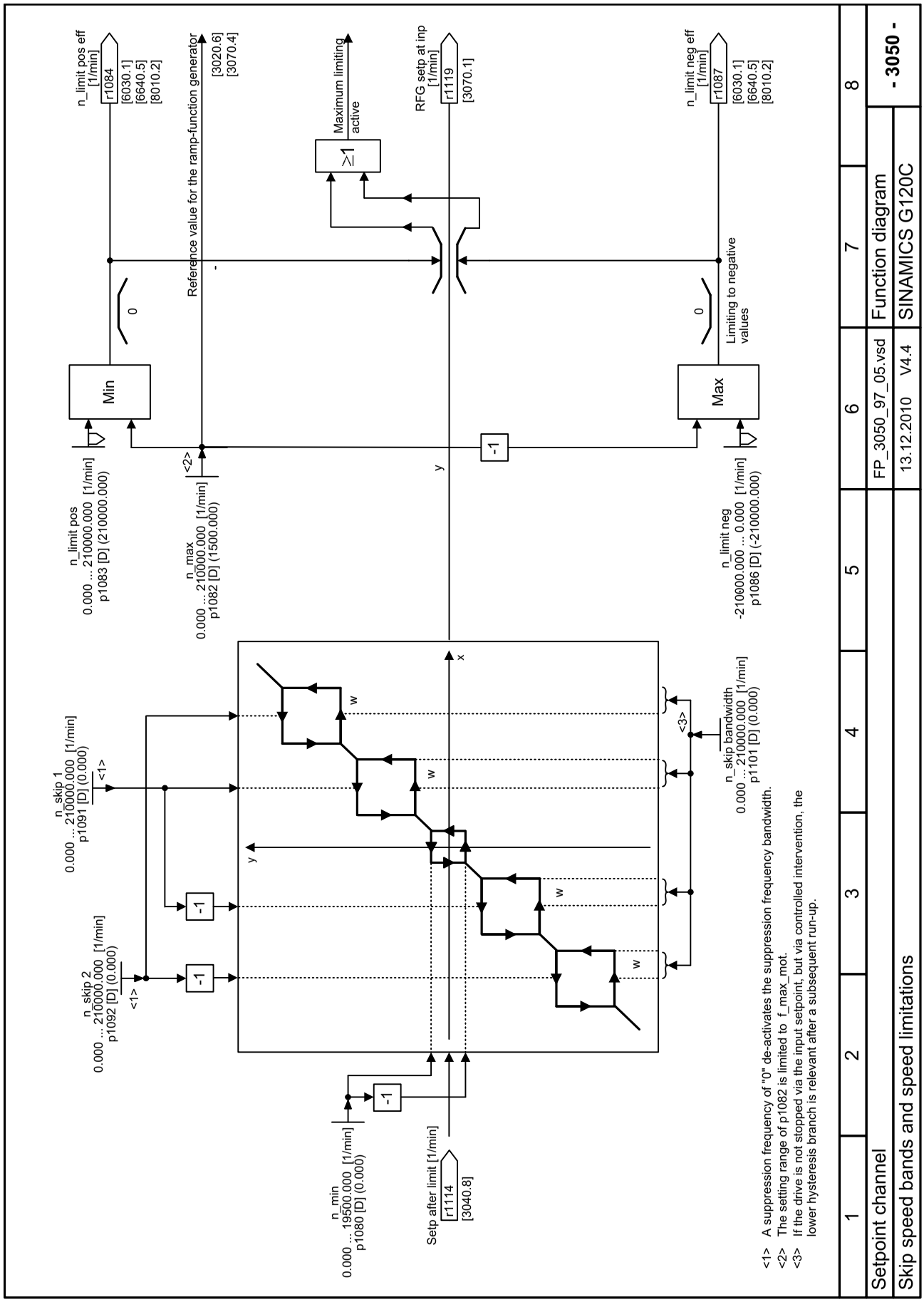
Rysunek 2-65 3030 – Główna/dodatkowa wartość zadana, skalowanie wartości zadanej, pełzanie

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



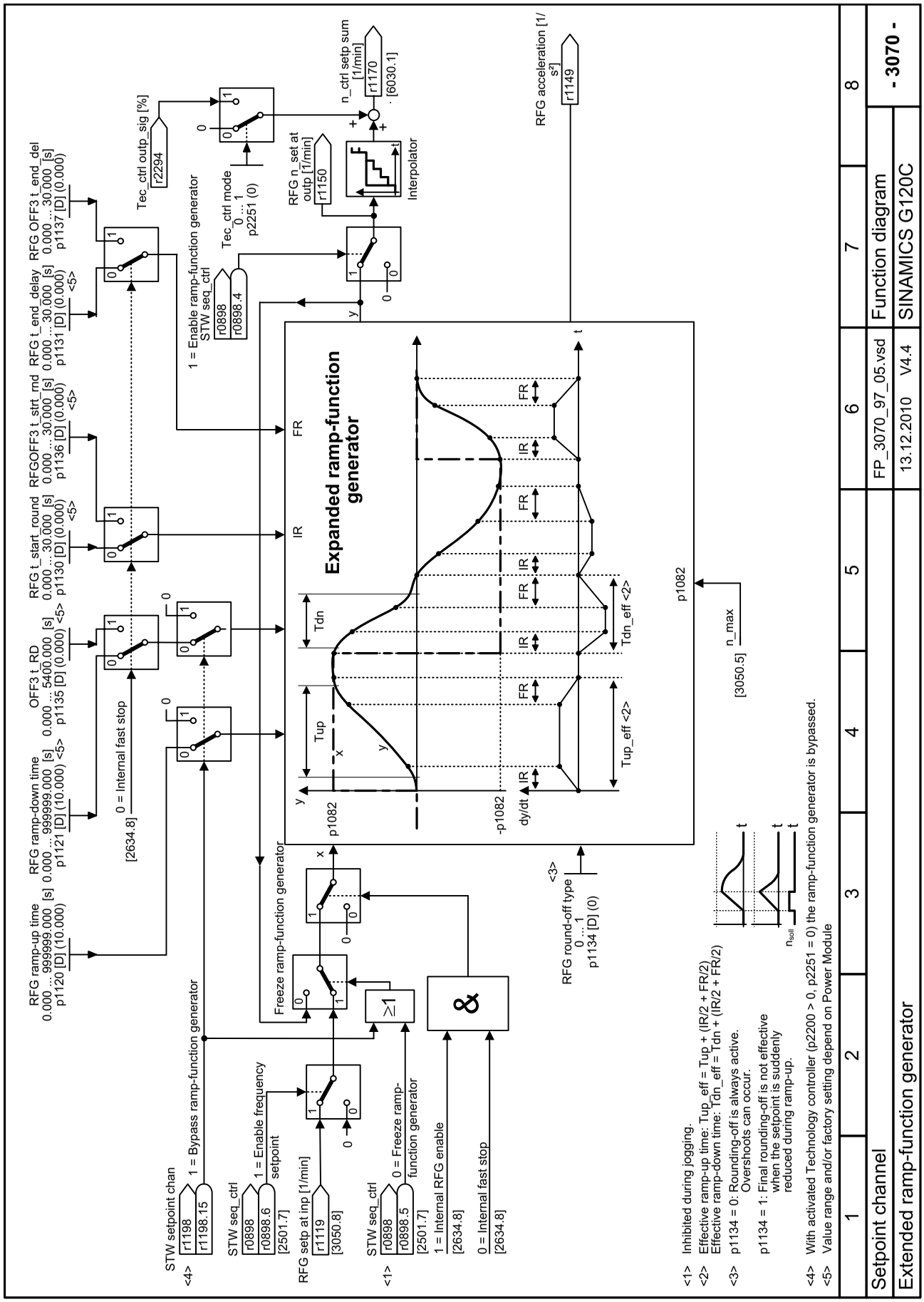
Rysunek 2-66 3040 – Ograniczenie i zmiana kierunku ruchu na przeciwny

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-67 3050 – Pasma pomijane i ograniczenia prędkości obrotowej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-68 3070 – Rozszerzony generator funkcji rampy

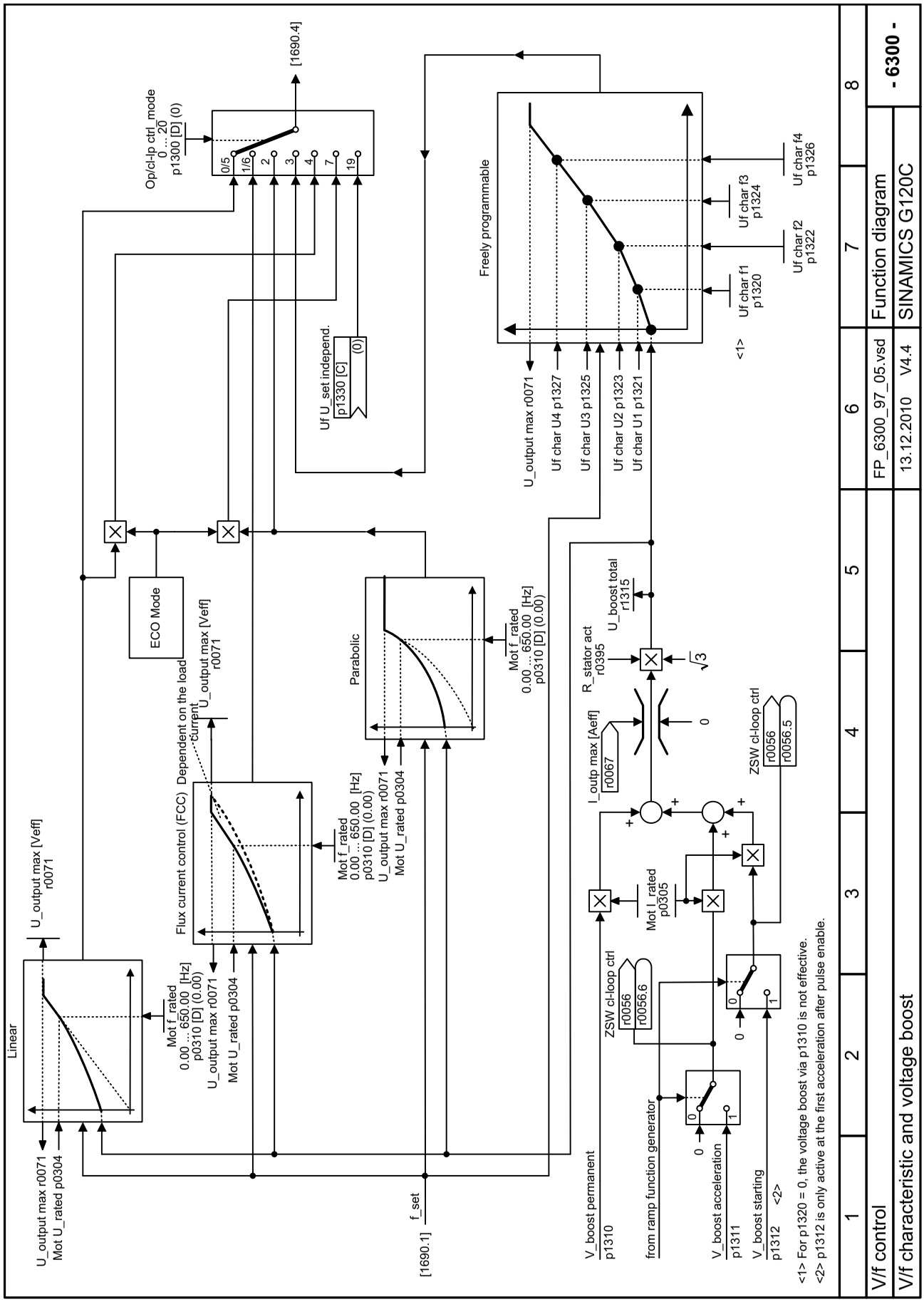
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.10 Sterowanie U/f

Schematy funkcjonalne

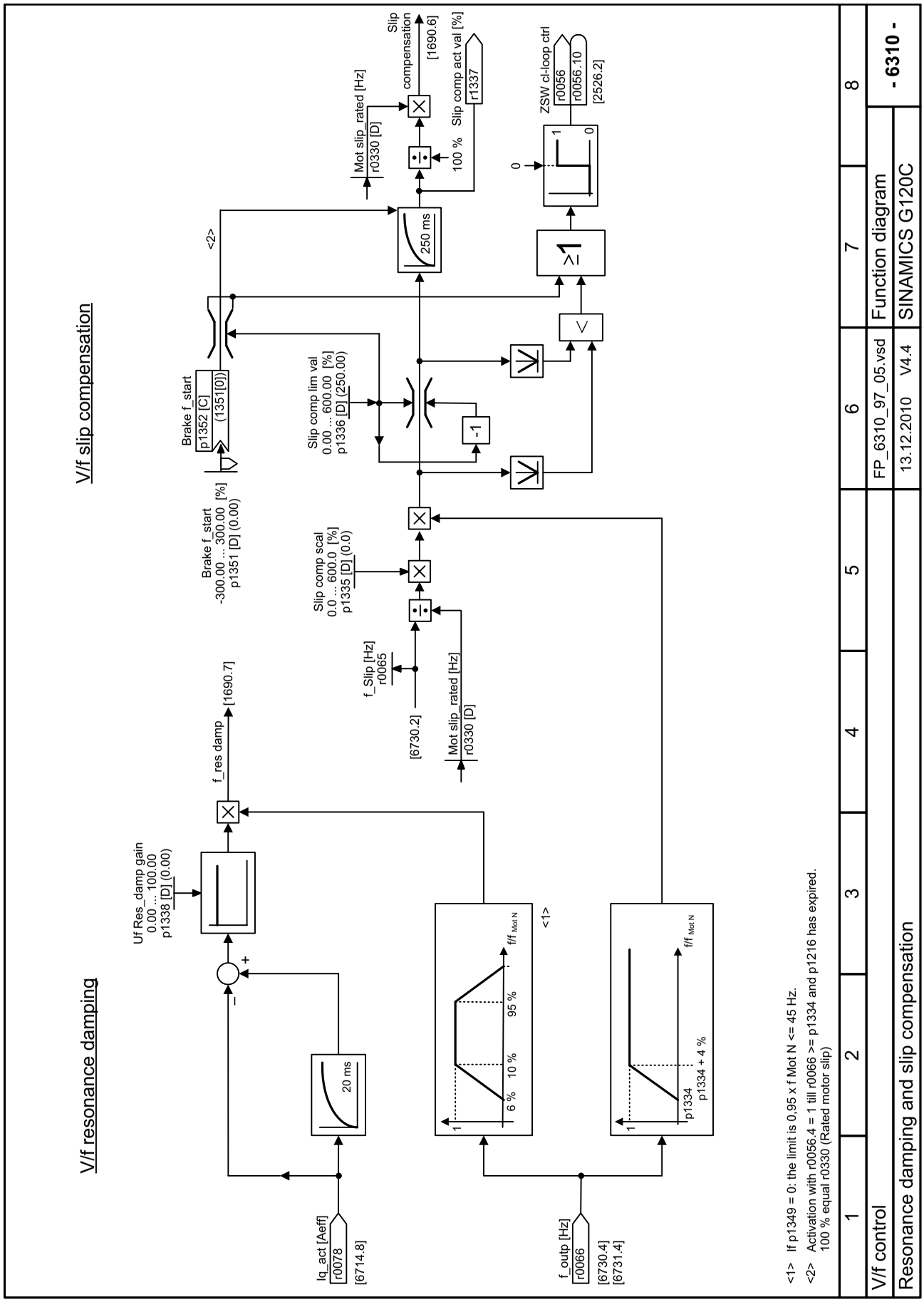
6300 – Charakterystyka U/f i podbicie napięcia	2-354
6310 – Tłumienie rezonansu i kompensacja poślizgu	2-355
6320 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min	2-356

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



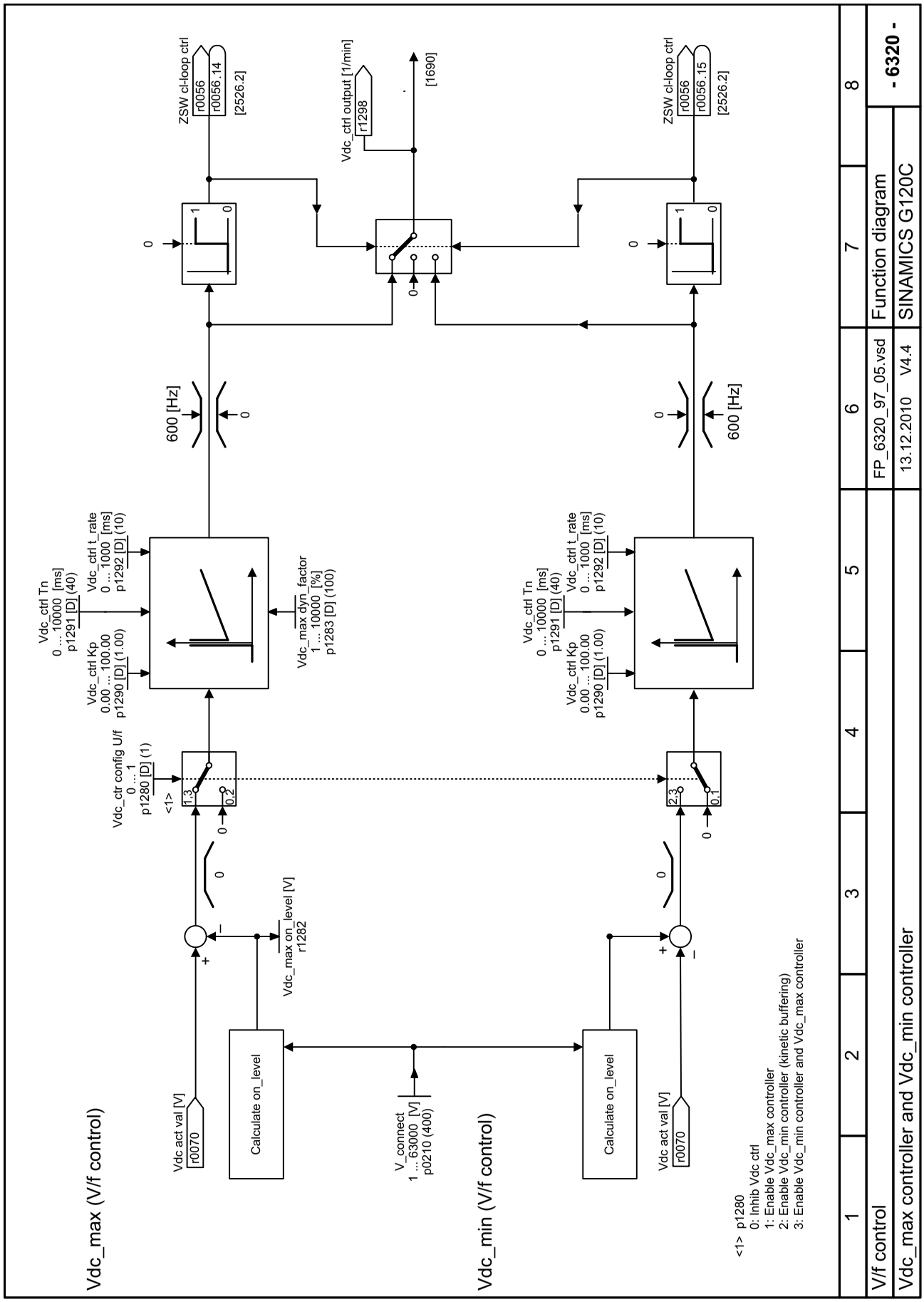
Rysunek 2-69 6300 – Charakterystyka U/f i podbicie napięcia

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-70 6310 – Tłumienie rezonansu i kompensacja poślizgu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-71 6320 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min

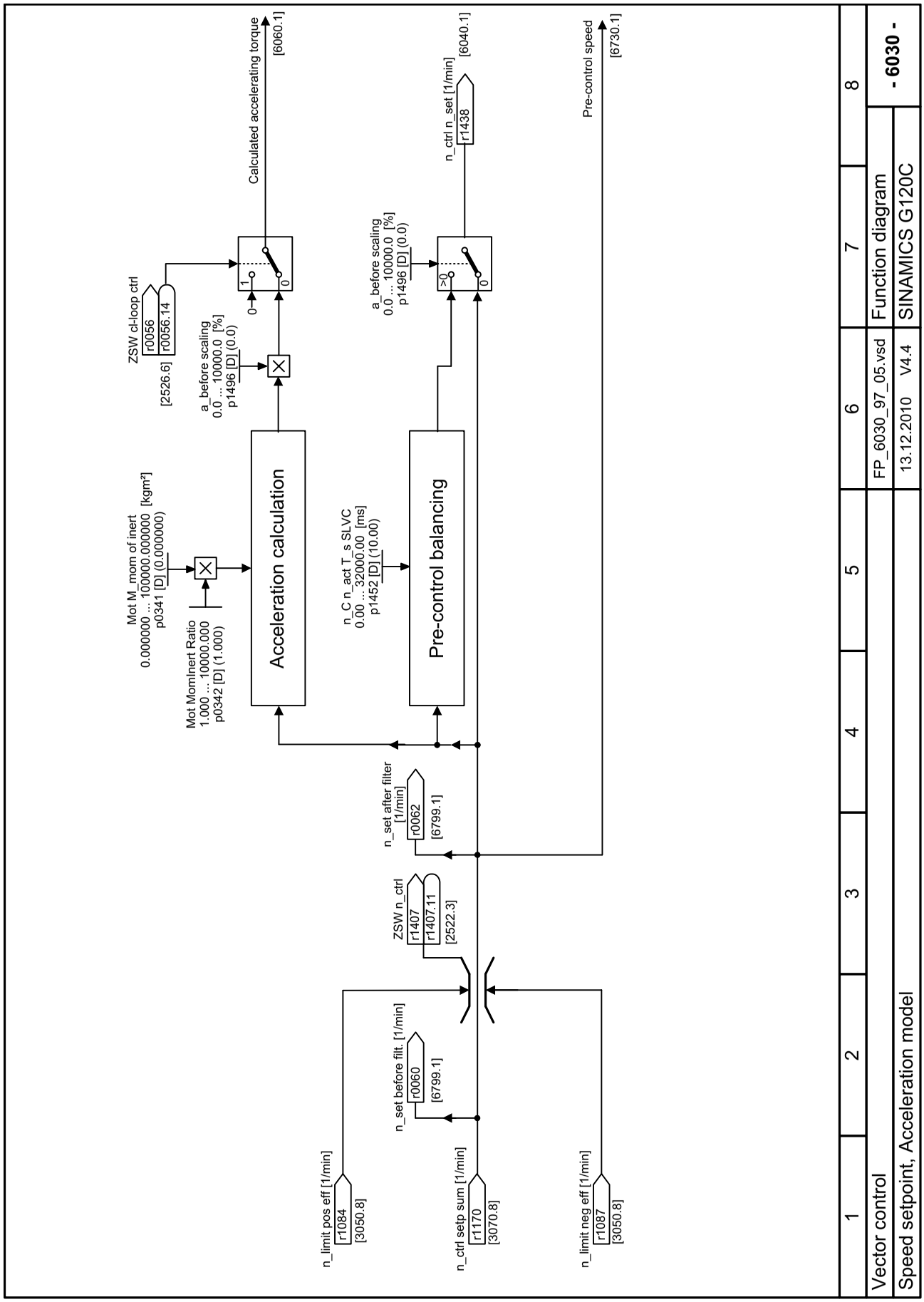
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.11 Sterowanie wektorowe

Schematy funkcjonalne

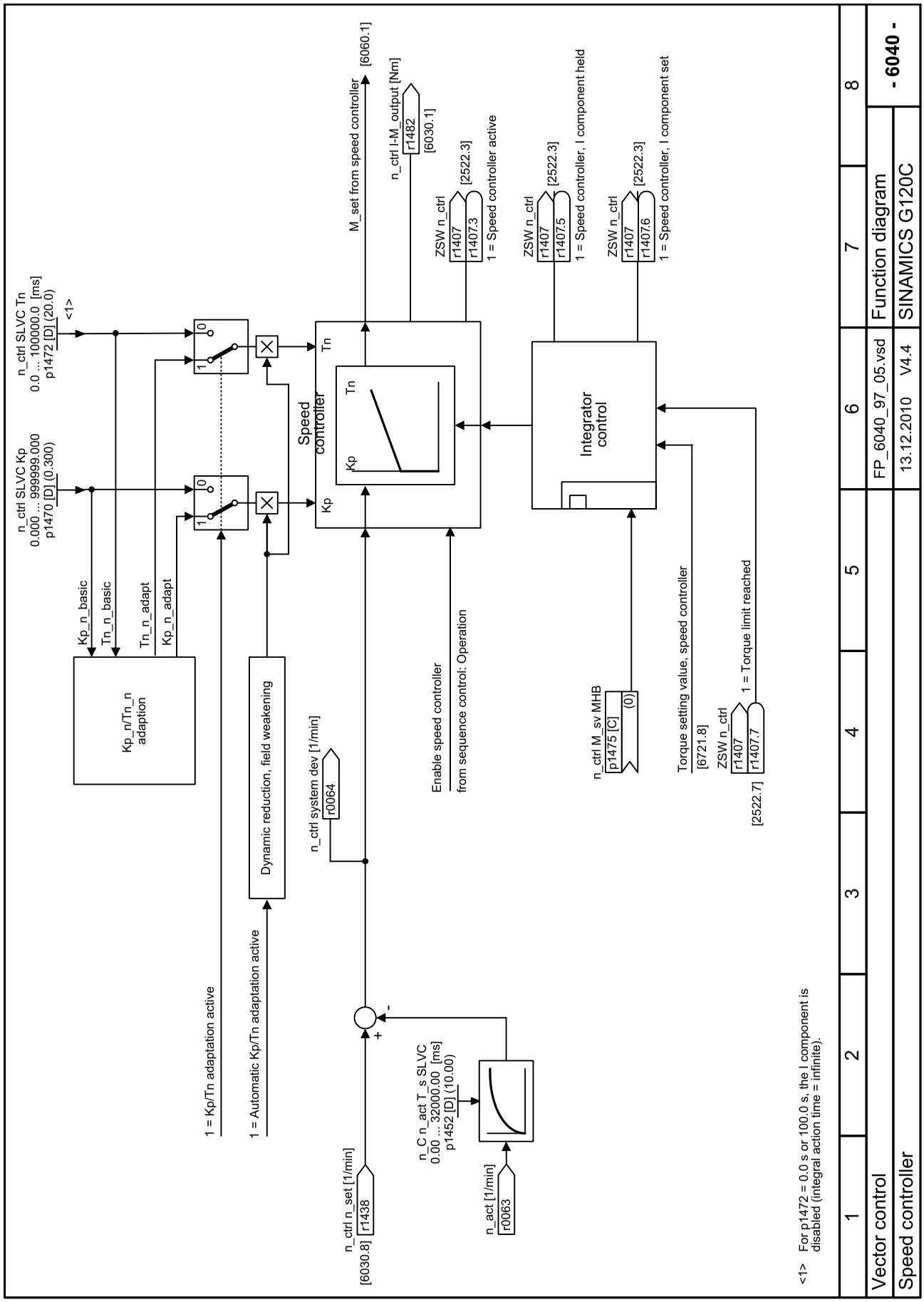
6030 – Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia	2-358
6040 – Regulator prędkości obrotowej	2-359
6060 – Wartość zadana momentu	2-360
6220 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min	2-361
6630 – Górna/dolna granica momentu	2-362
6640 – Granice prądu/mocy/momentu	2-363
6710 – Filtr wartości zadanej prądu	2-364
6714 – Regulator Iq i Id	2-365
6721 – Wartość zadana Id (PEM, p0300 = 2)	2-366
6722 – Charakterystyka osłabiania pola, wartość zadana Id (ASM, p0300 = 1)	2-367
6723 – Regulator osłabienia pola, regulator strumienia (ASM, p0300 = 1)	2-368
6724 – Regulator osłabienia pola (PEM, p0300 = 2)	2-369
6730 – Interfejs do modułu mocy (ASM, p0300 = 1)	2-370
6731 – Interfejs do modułu mocy (PEM, p0300 = 2)	2-371
6799 – Sygnały wyświetlania	2-372

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



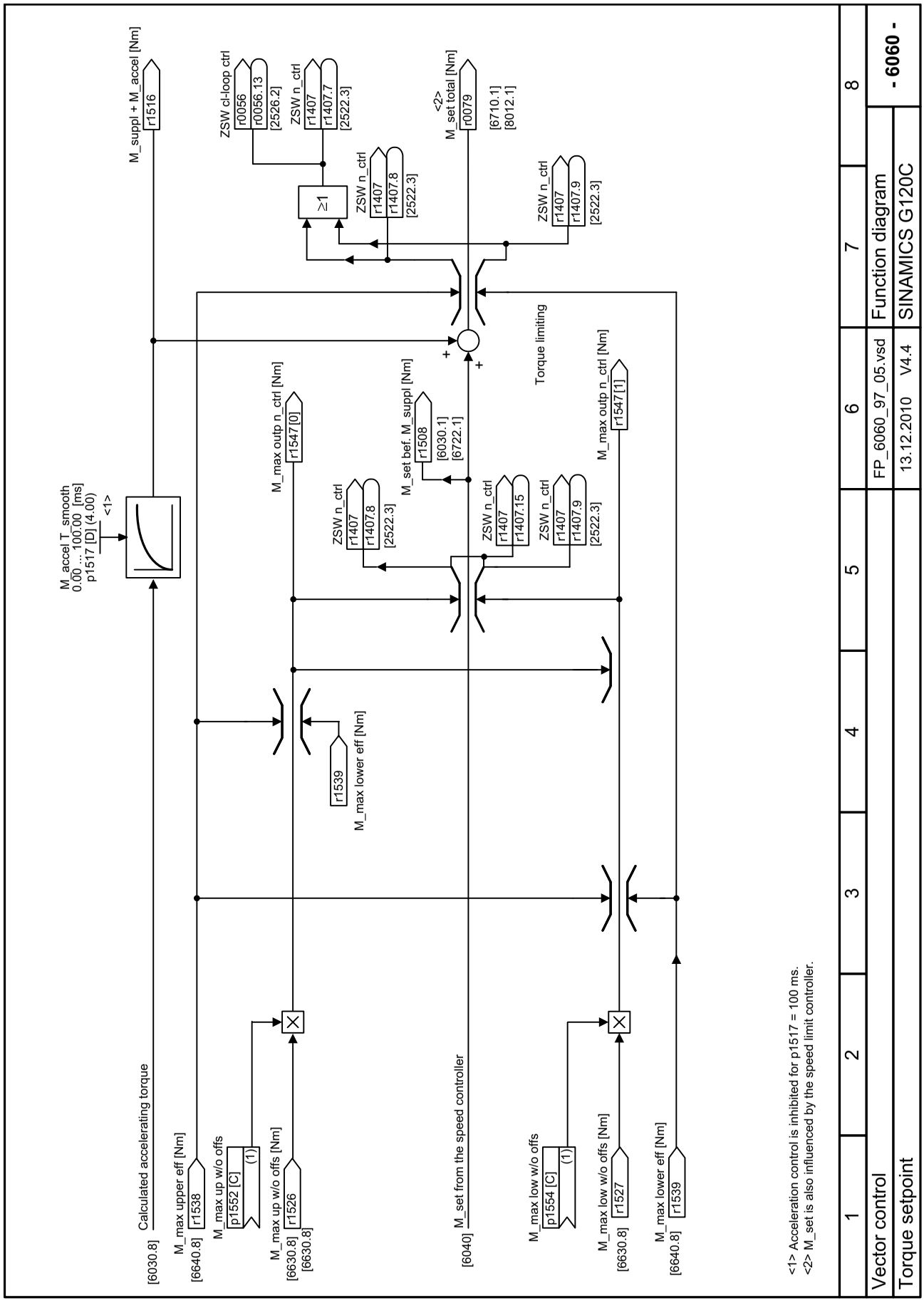
Rysunek 2-72 6030 – Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



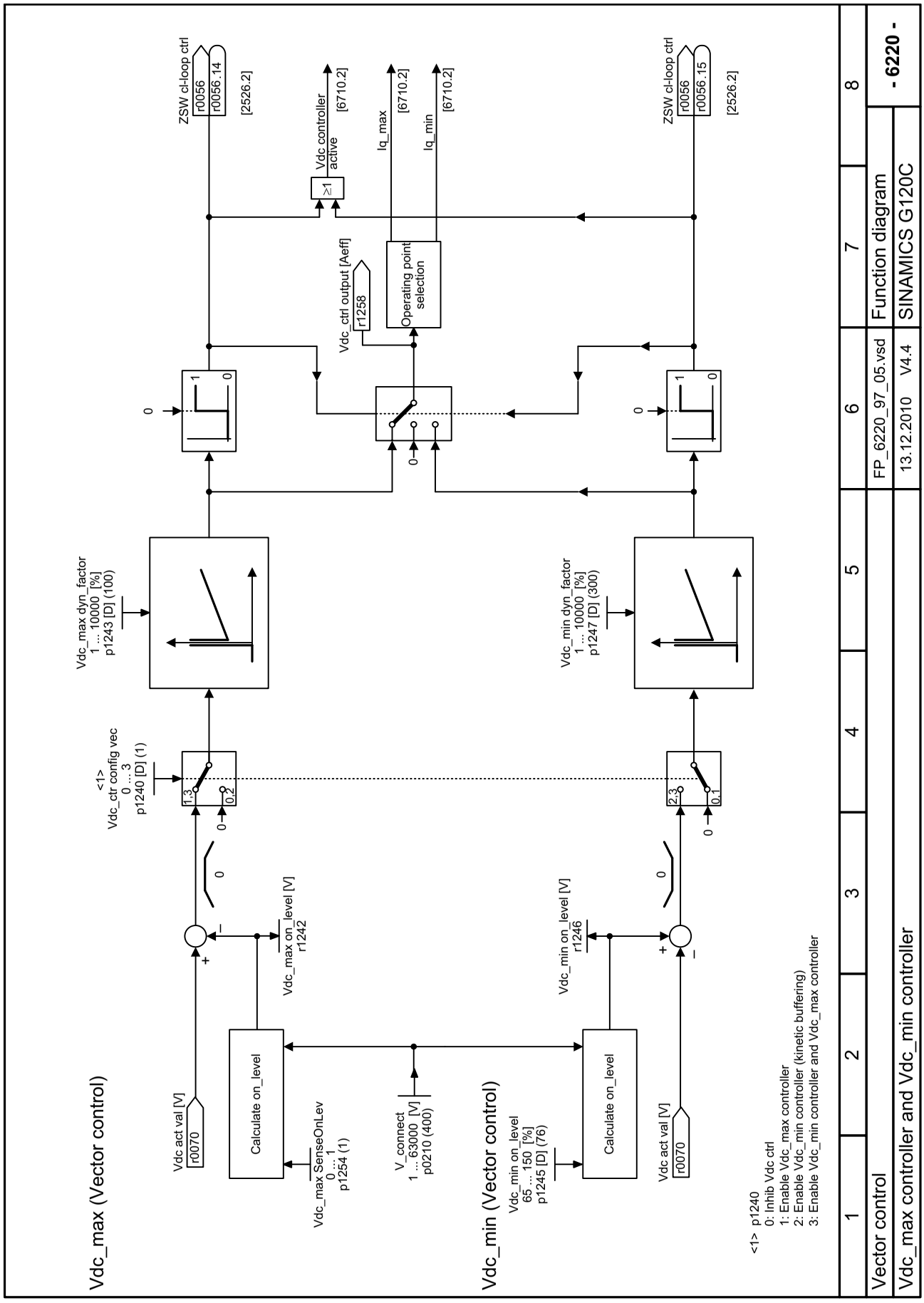
Rysunek 2-73 6040 – Regulator prędkości obrotowej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



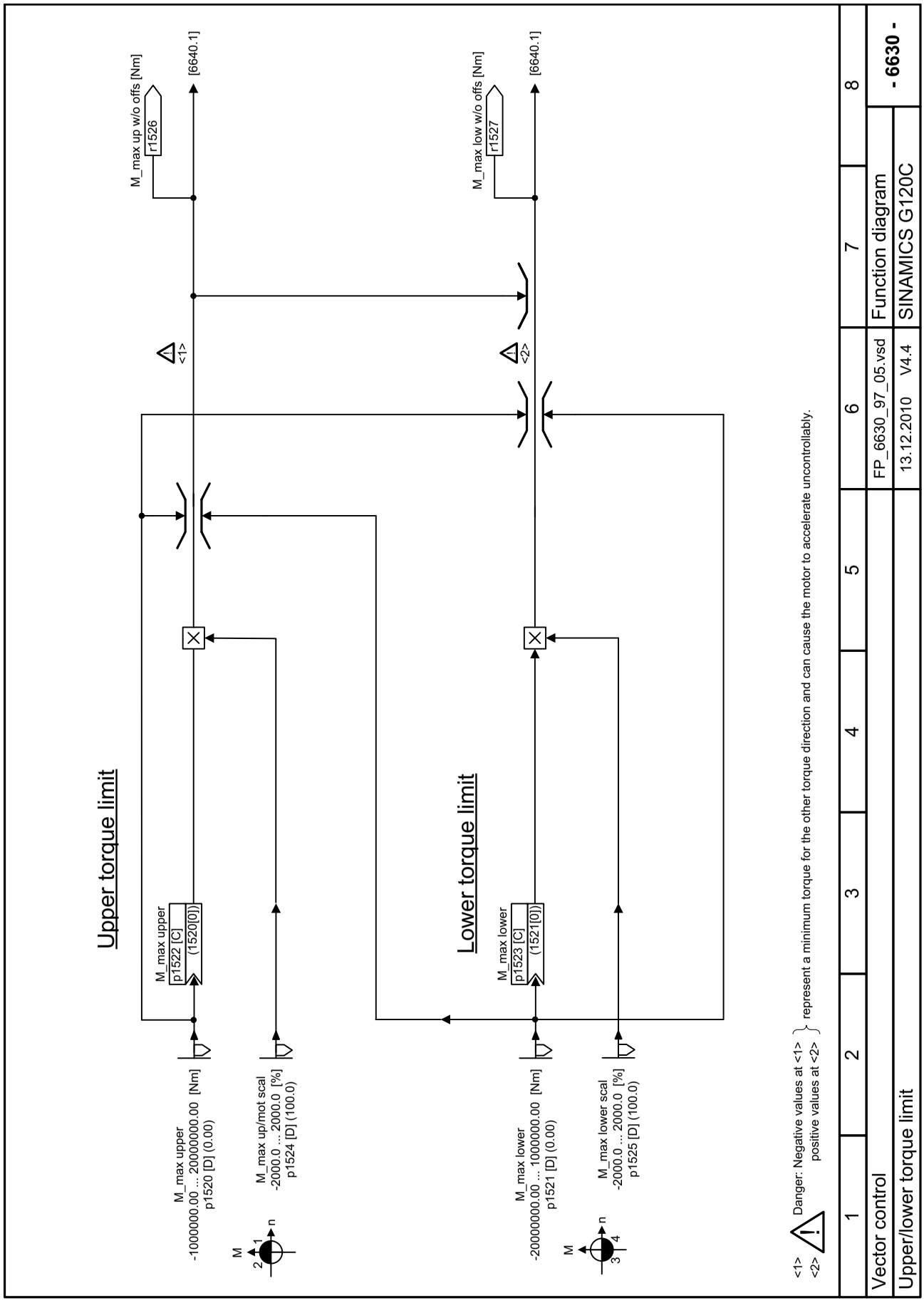
Rysunek 2-74 6060 – Wartość zadana momentu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



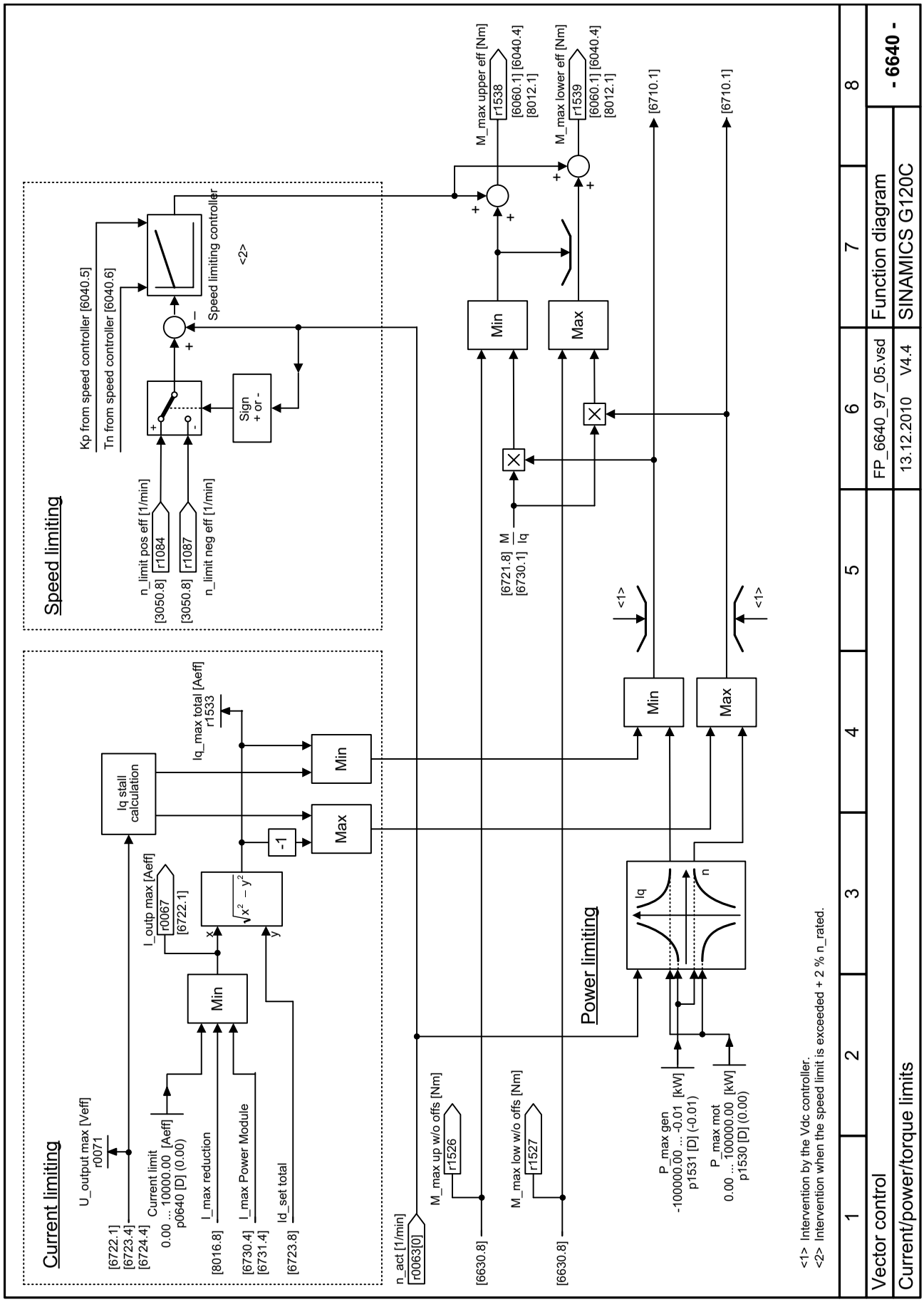
Rysunek 2-75 6220 – Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



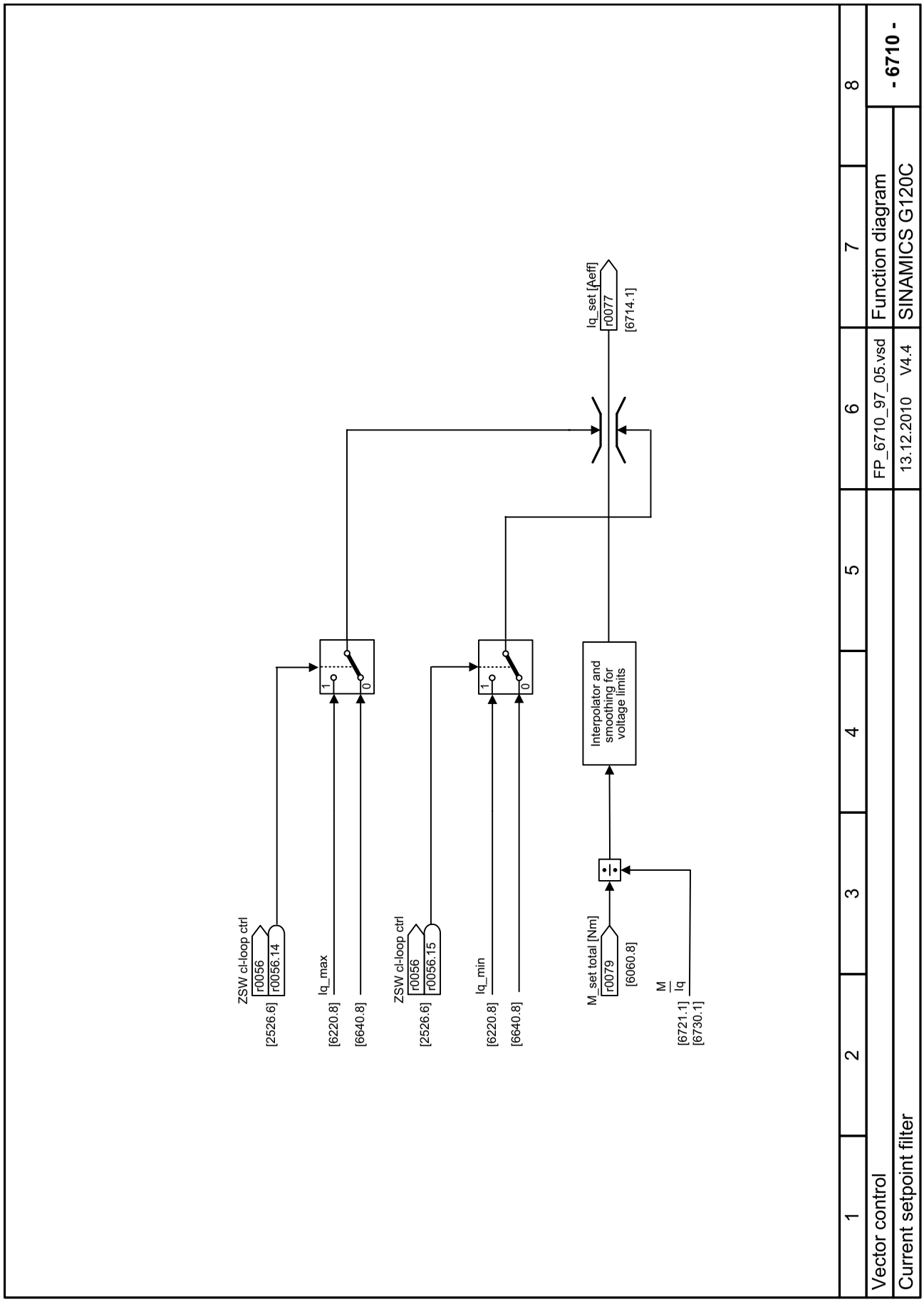
Rysunek 2-76 6630 – Górna/dolna granica momentu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



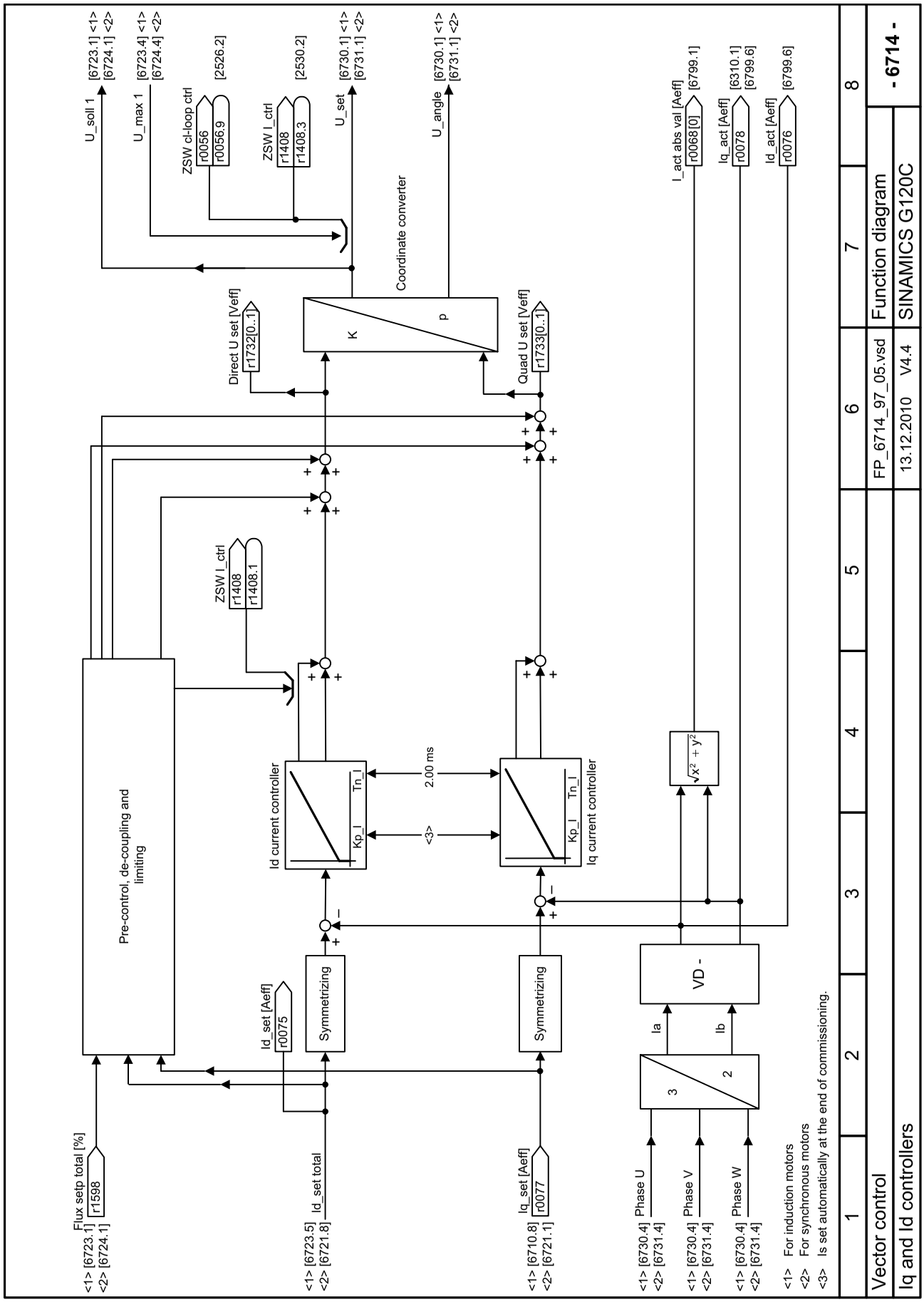
Rysunek 2-77 6640 – Granice prądu/mocy/momentu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



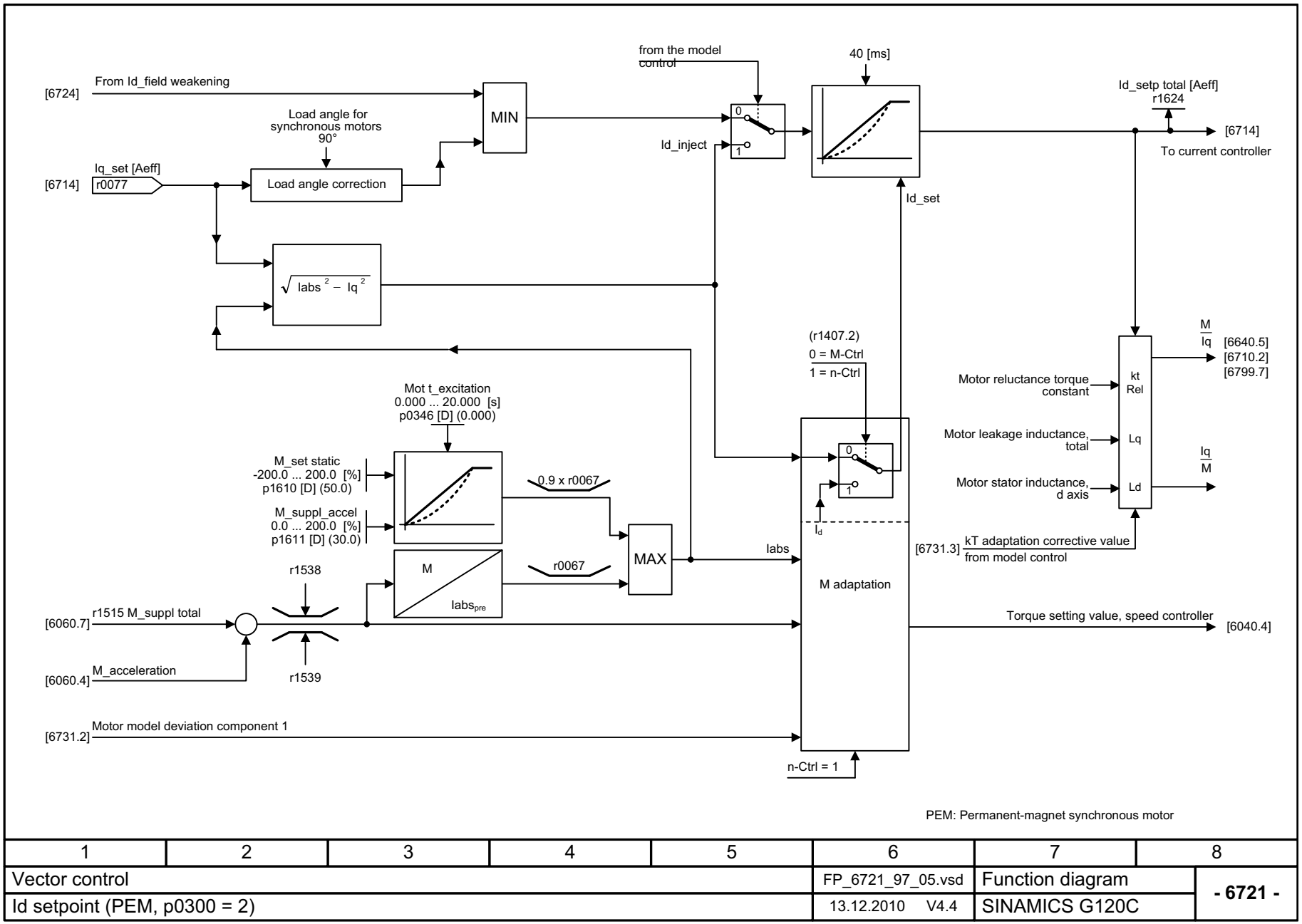
Rysunek 2-78 6710 – Filtr wartości zadanej prądu

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-79 6714 – Regulator Iq i Id

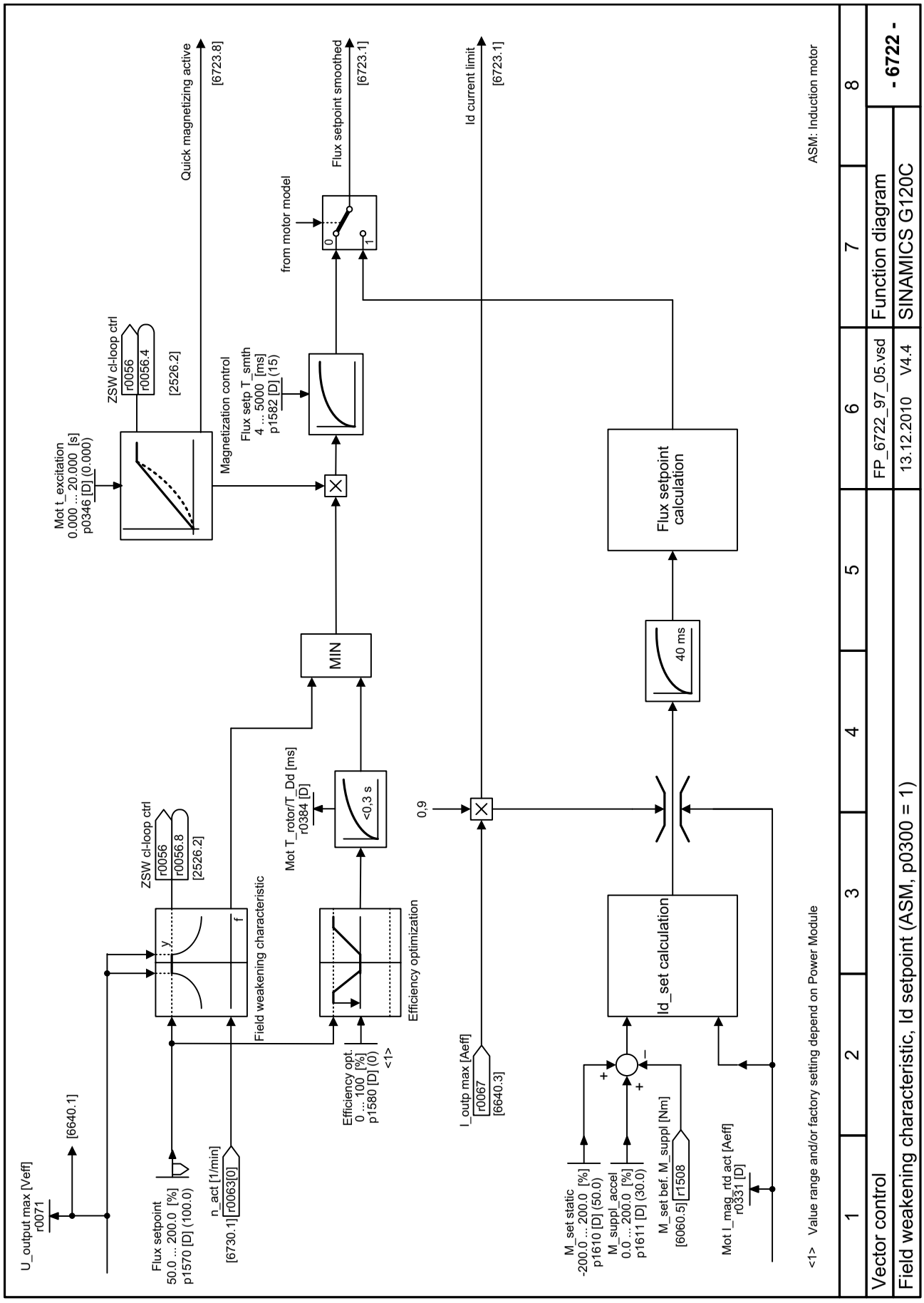
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



1	2	3	4	5	6	7	8
Vector control					FP_6721_97_05.vsd	Function diagram	- 6721 -
Id setpoint (PEM, p0300 = 2)					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

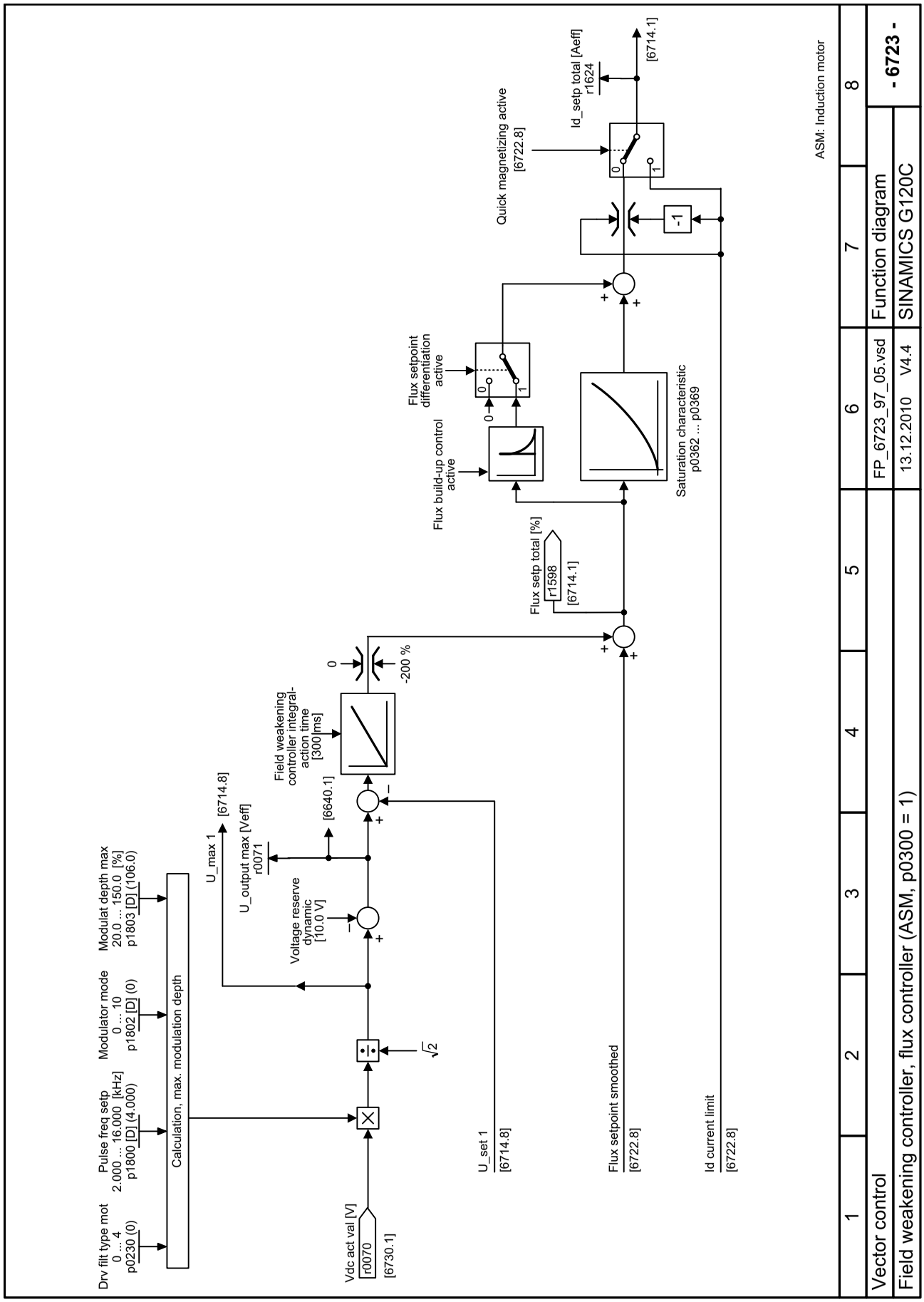
Rysunek 2-80 6721 – Wartość zadana Id (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA



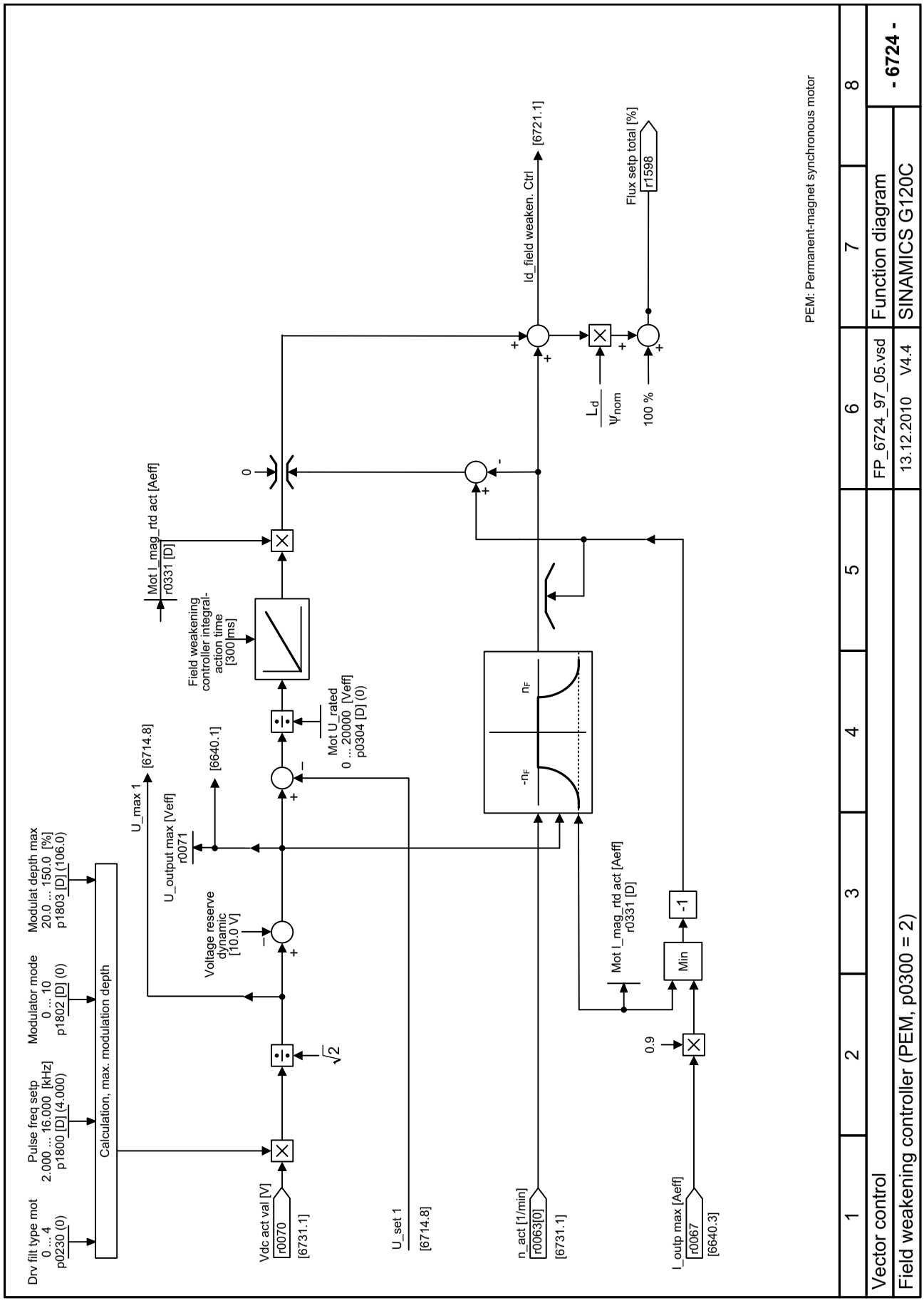
Rysunek 2-81 6722 – Charakterystyka osłabiania pola, wartość zadana Id (ASM, p0300 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



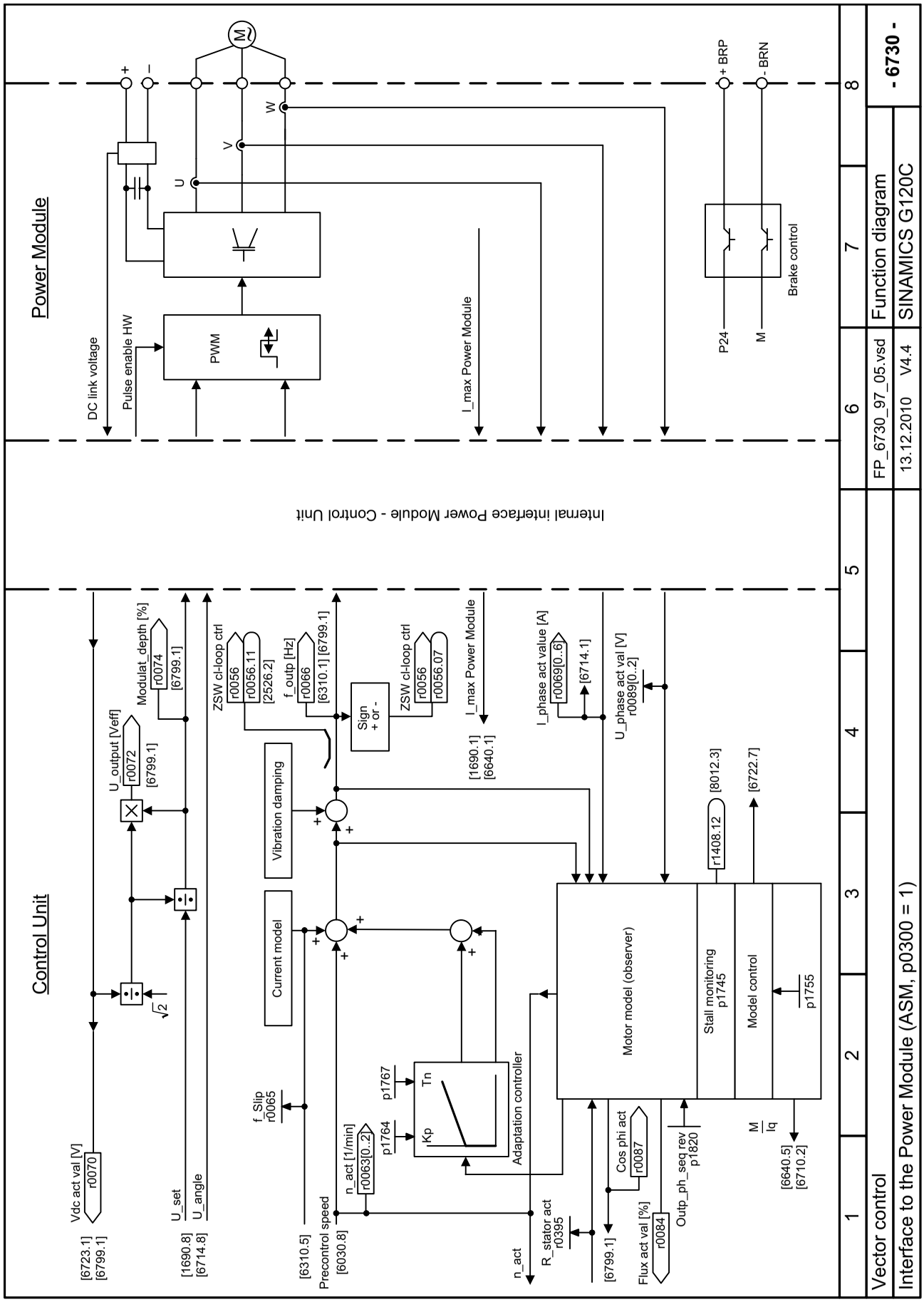
Rysunek 2-82 6723 – Regulator osłabienia pola, regulator strumienia (ASM, p0300 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



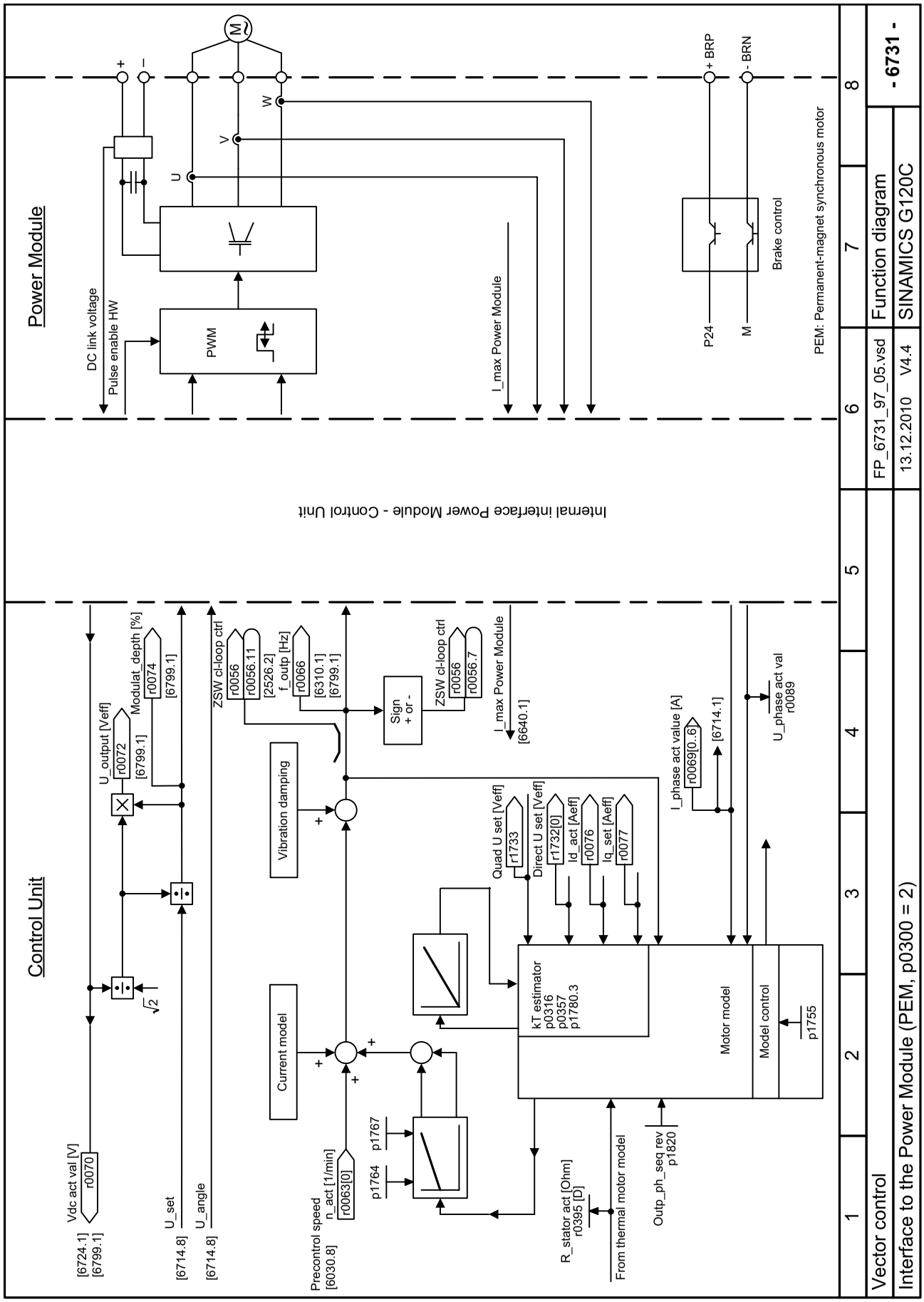
Rysunek 2-83 6724 – Regulator osłabienia pola (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



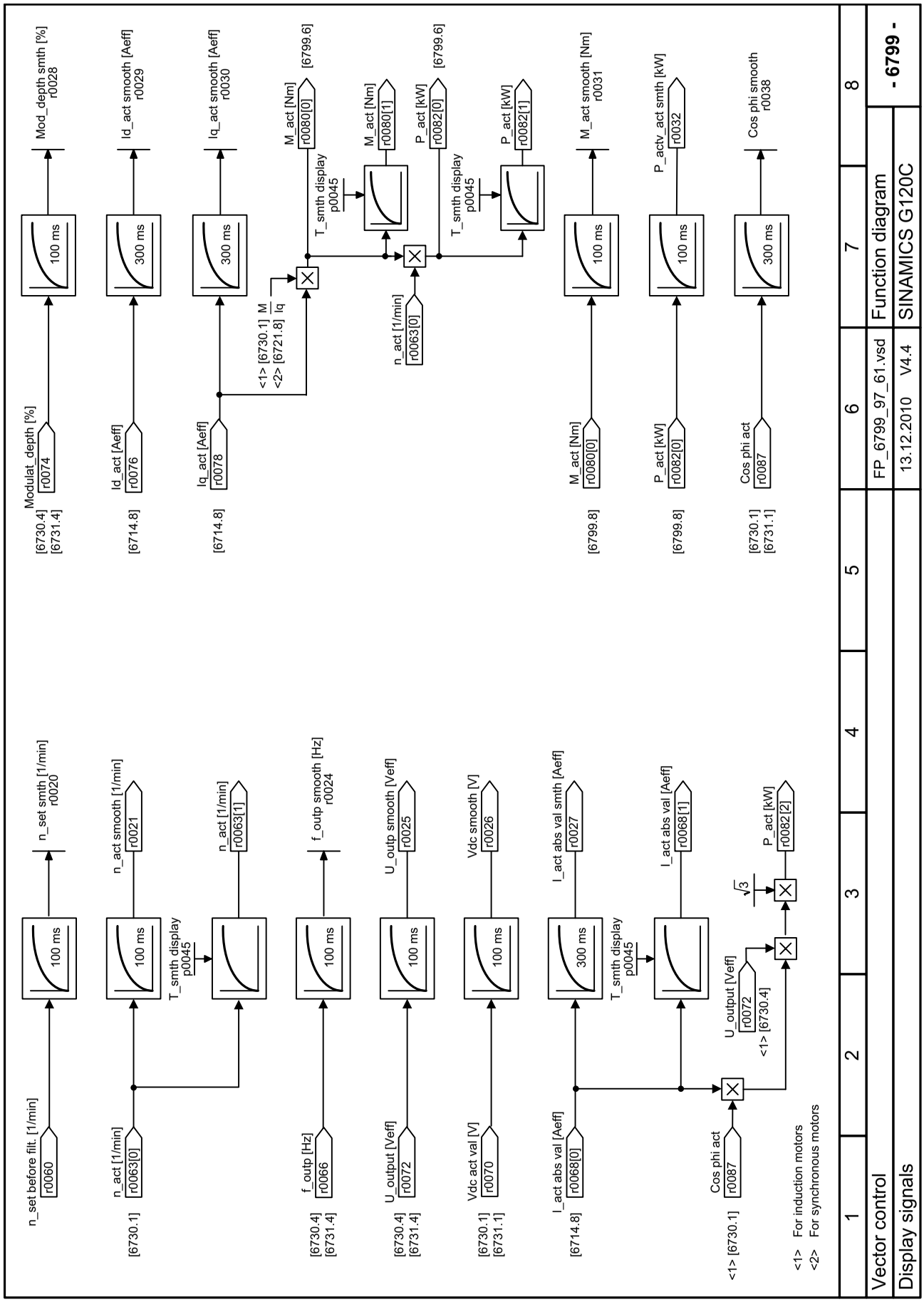
Rysunek 2-84 6730 – Interfejs do modułu mocy (ASM, p0300 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-85 6731 – Interfejs do modułu mocy (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-86 6799 – Sygnały wyświetlania

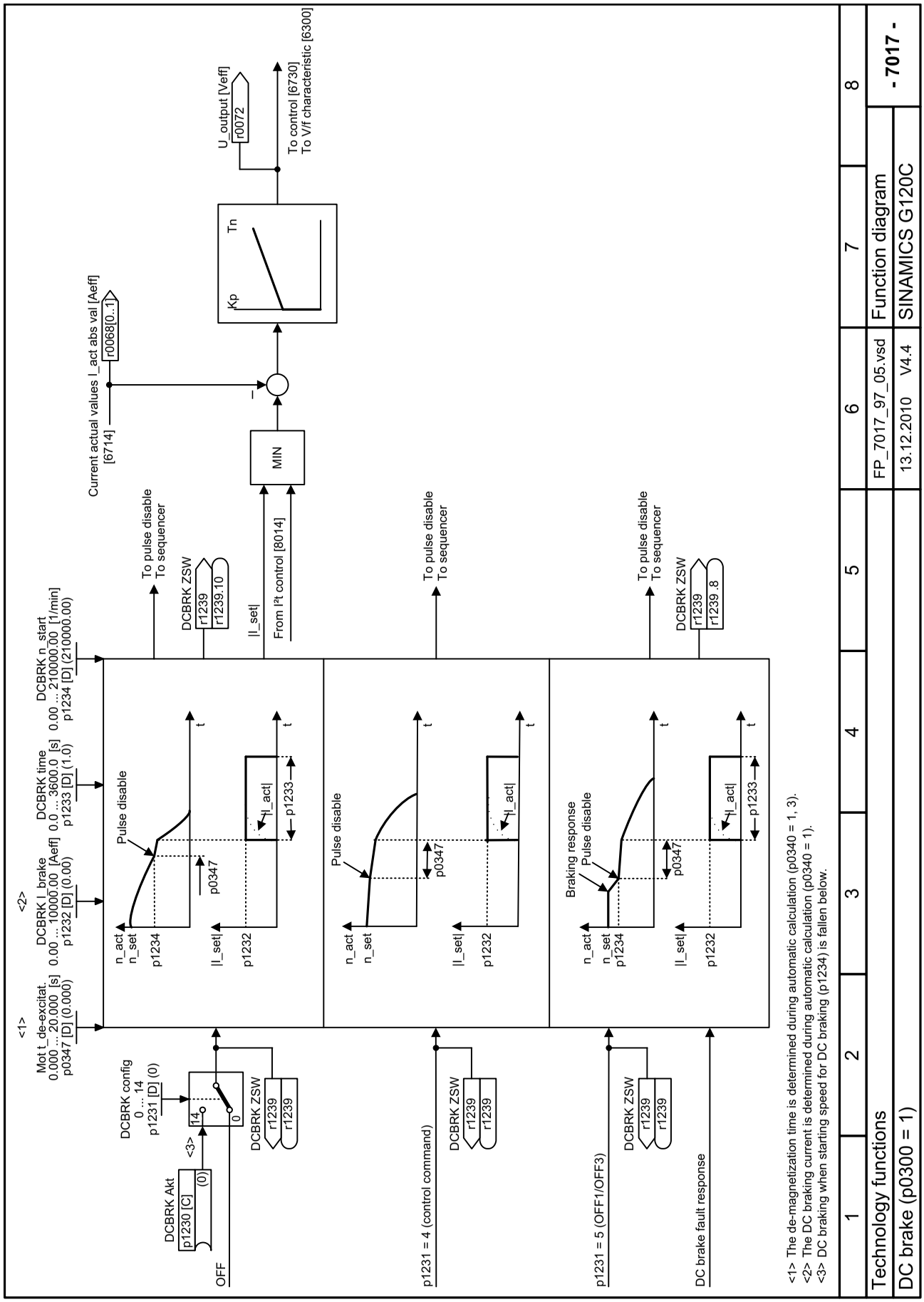
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.12 Funkcje technologiczne

Schematy funkcjonalne

7017 – Hamowanie prądem stałym (p0300 = 1) 2-374

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-87 7017 – Hamowanie prądem stałym (p0300 = 1)

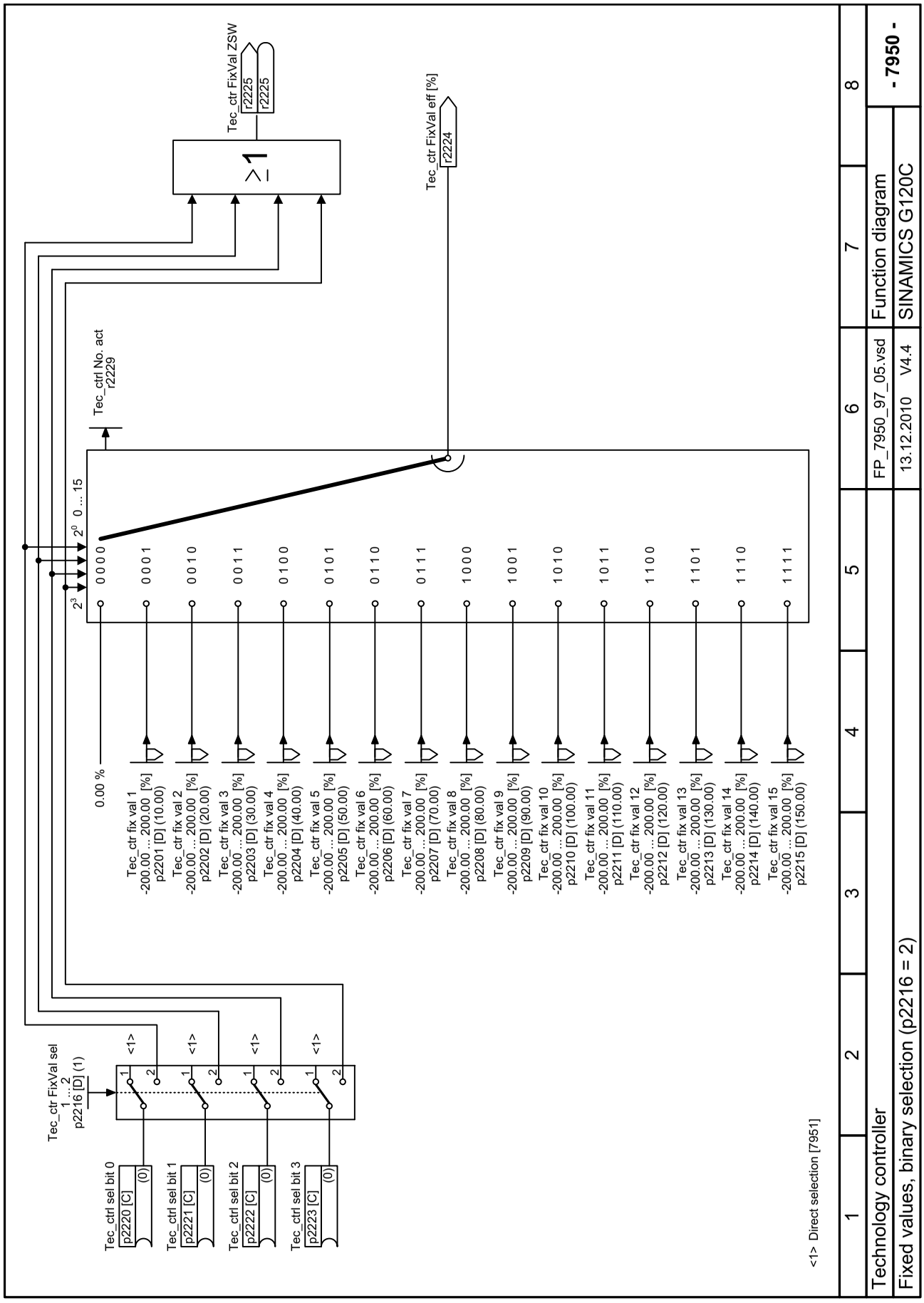
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.13 Regulator technologiczny

Schematy funkcjonalne

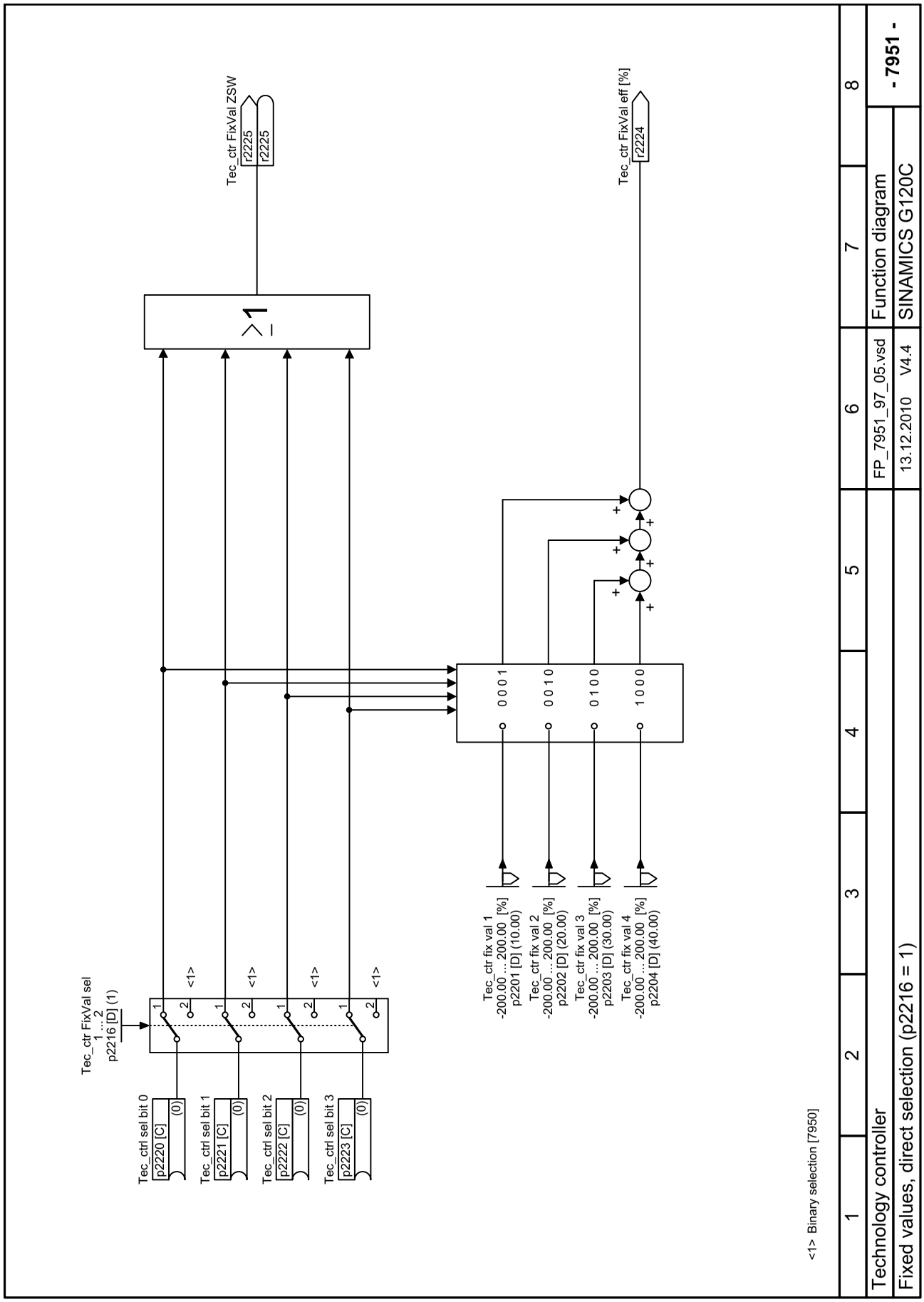
7950 – Wartości stałe, wybór binarny (p2216 = 2)	2-376
7951 – Wartości stałe, wybór bezpośredni (p2216 = 1)	2-377
7954 – Motopotencjometr	2-378
7958 – Sterowanie	2-379

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



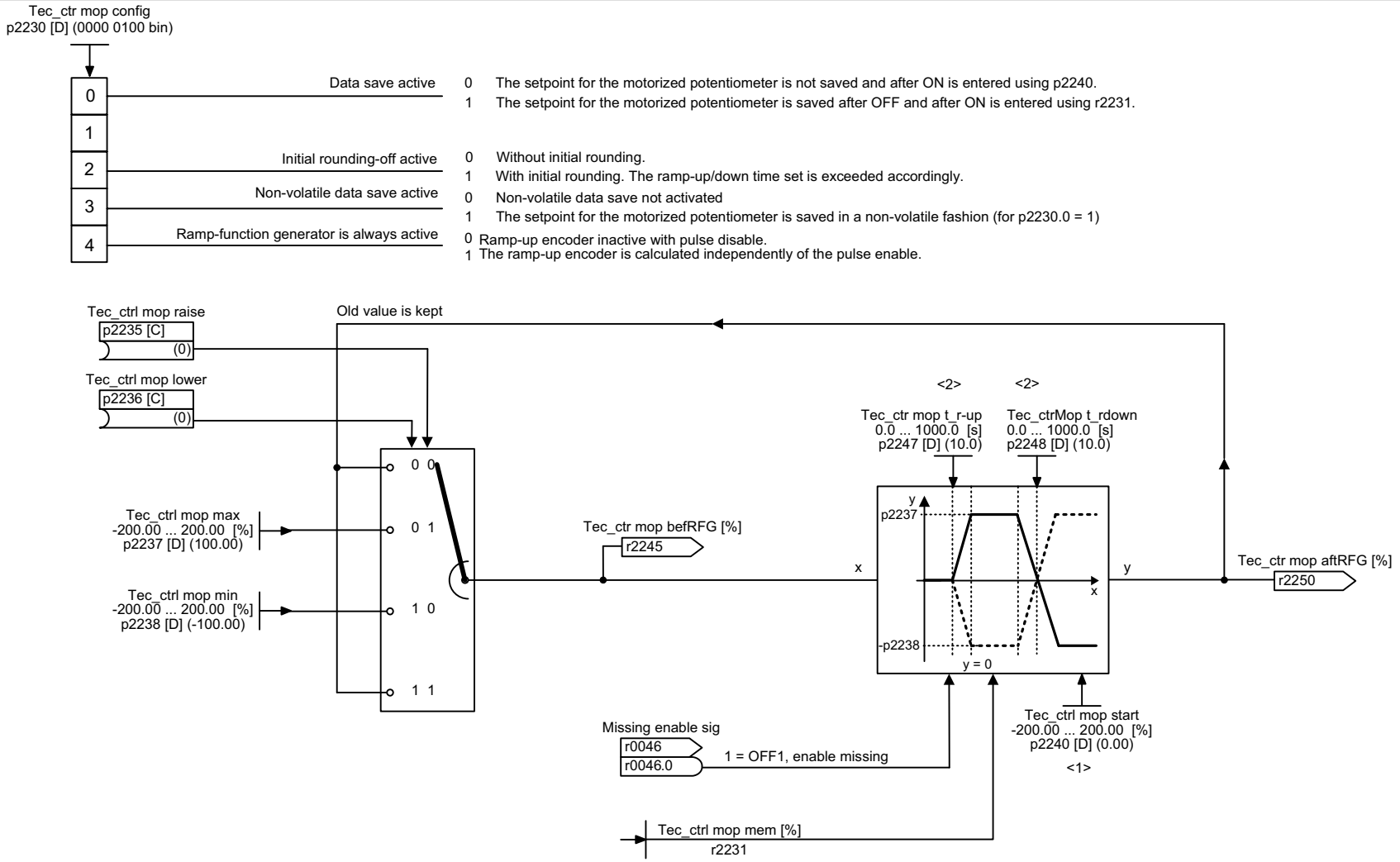
Rysunek 2-88 7950 – Wartości stałe, wybór binarny (p2216 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-89 7951 – Wartości stałe, wybór bezpośredni (p2216 = 1)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

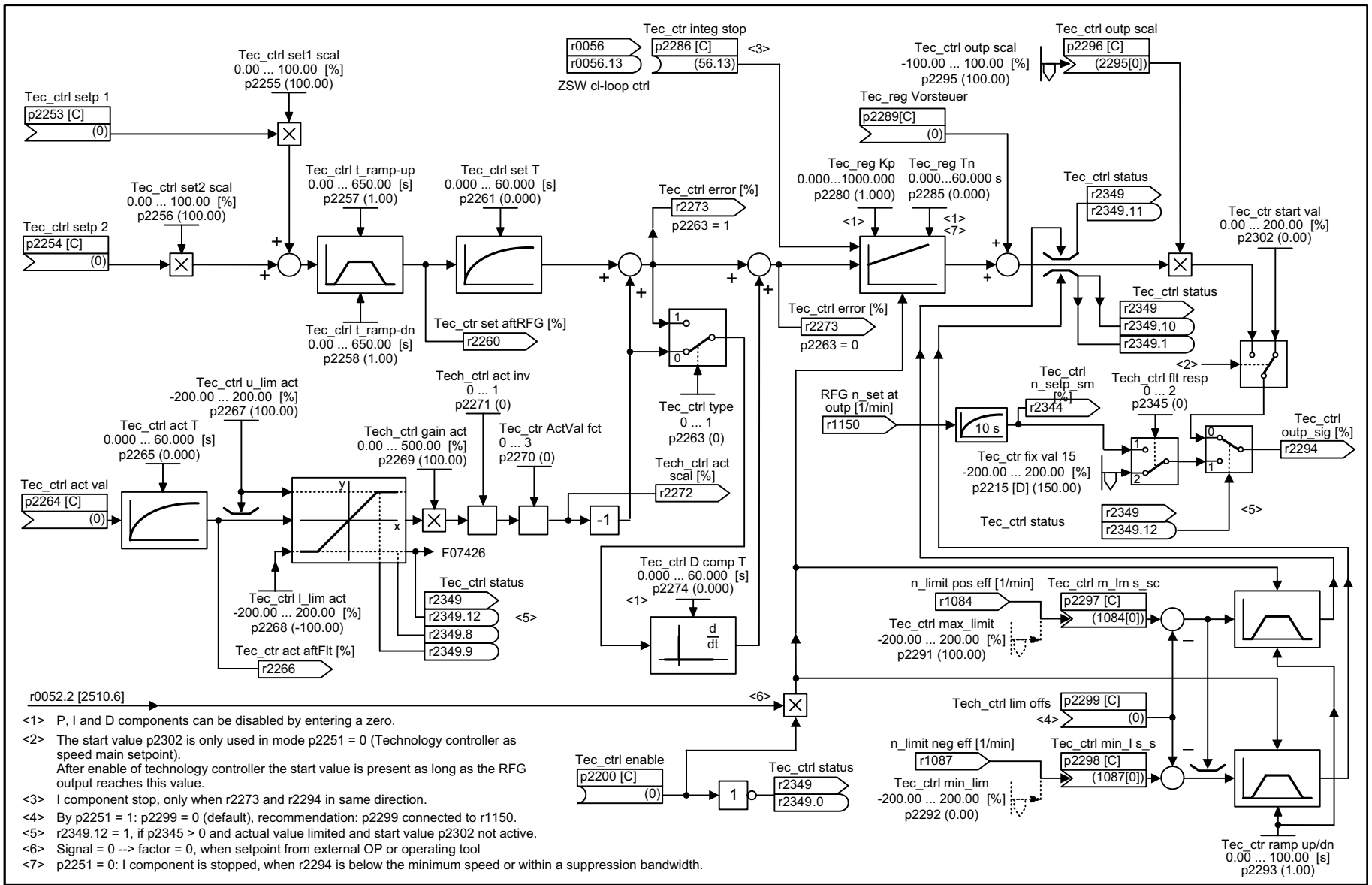


<1> For p2230.0 = 0, this setpoint is entered after ON.
<2> If initial rounding-off is active (p2230.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.

1	2	3	4	5	6	7	8
Technology controller					FP_7954_97_61.vsd	Function diagram	- 7954 -
Motorized potentiometer					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

Rysunek 2-90 7954 – Motopotencjometr

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA



<1> P, I and D components can be disabled by entering a zero.

<2> The start value p2302 is only used in mode p2251 = 0 (Technology controller as speed main setpoint).
After enable of technology controller the start value is present as long as the RFG output reaches this value.

<3> I component stop, only when r2273 and r2294 in same direction.

<4> By p2251 = 1: p2299 = 0 (default), recommendation: p2299 connected to r1150.

<5> r2349.12 = 1, if p2345 > 0 and actual value limited and start value p2302 not active.

<6> Signal = 0 --> factor = 0, when setpoint from external OP or operating tool

<7> p2251 = 0: I component is stopped, when r2294 is below the minimum speed or within a suppression bandwidth.

1	2	3	4	5	6	7	8
Technology controller					FP_7958_97_05.vsd	Function diagram	- 7958 -
Closed-loop control					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

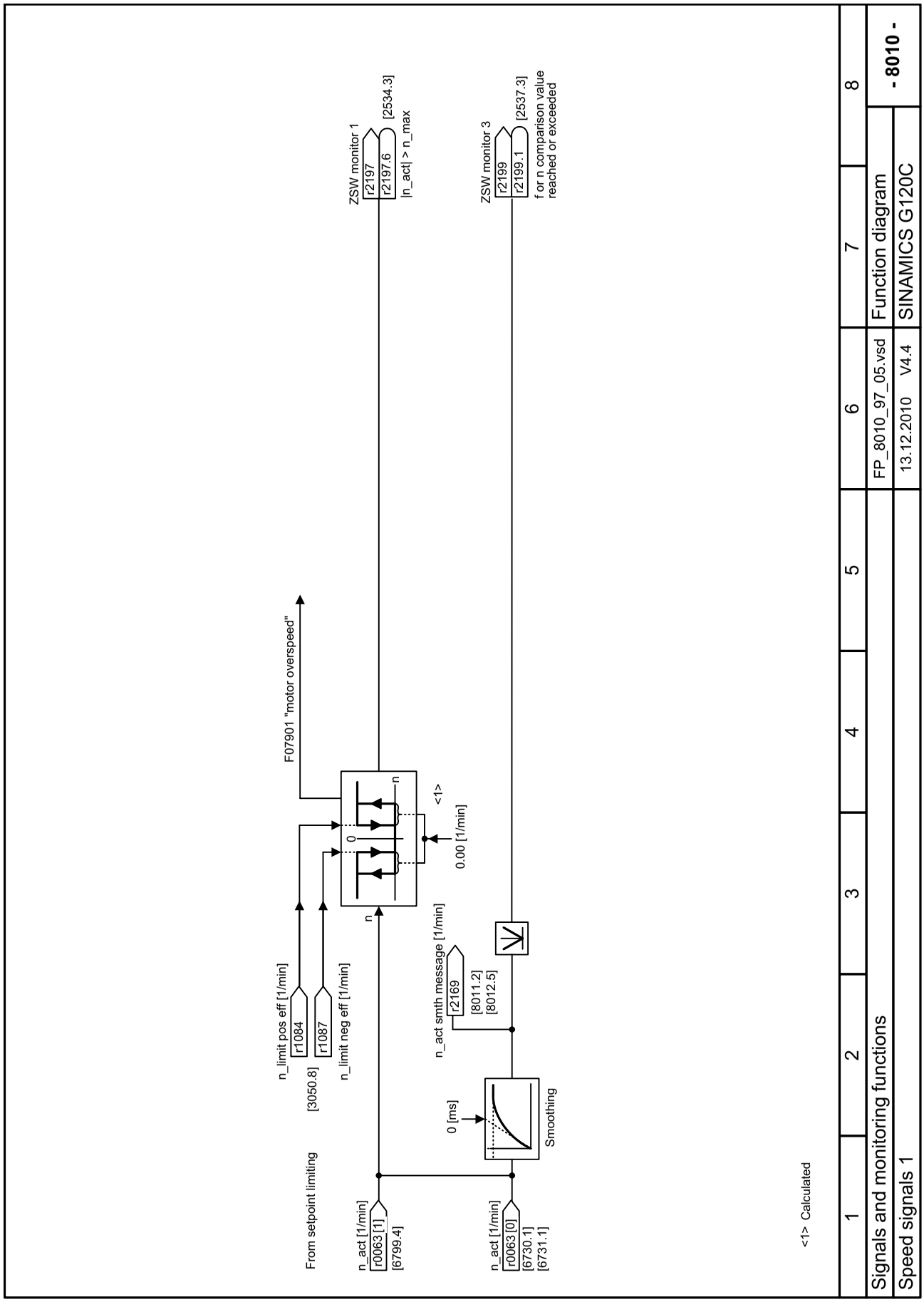
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA

2.14 Sygnały i funkcje monitoringu

Schematy funkcjonalne

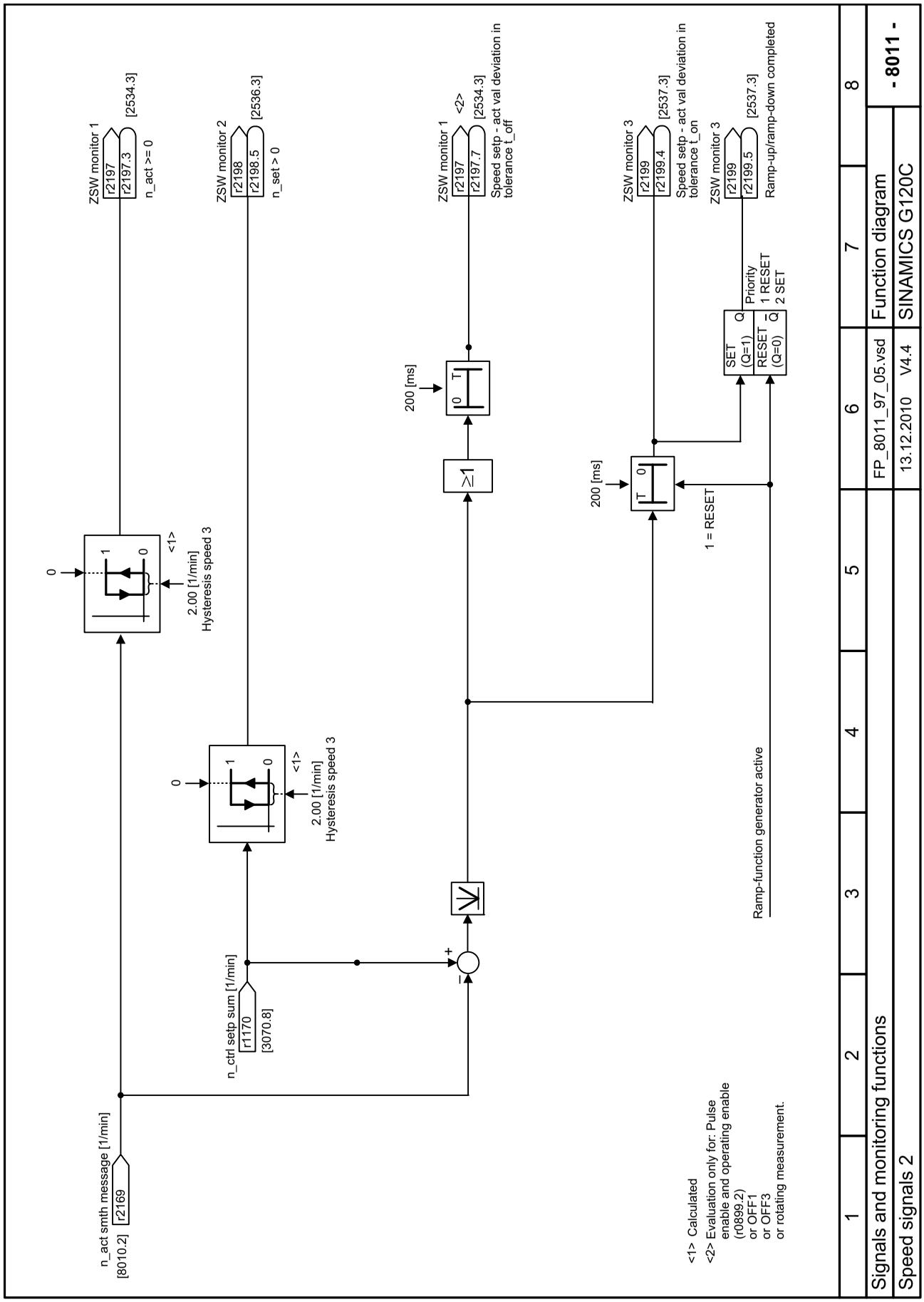
8010 – Komunikaty prędkości obrotowej 1	2-381
8011 – Komunikaty prędkości obrotowej 2	2-382
8012 – Komunikaty momentu obrotowego, silnik zablokowany/uległ utykowi	2-383
8014 – Monitoring temperatury modułu mocy	2-384
8016 – Monitoring temperatury silnika	2-385
8017 – Termiczny model silnika I2t (PEM, p0300 = 2)	2-386
8020 – Funkcje monitoringu 1	2-387
8021 – Funkcje monitoringu 2	2-388

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



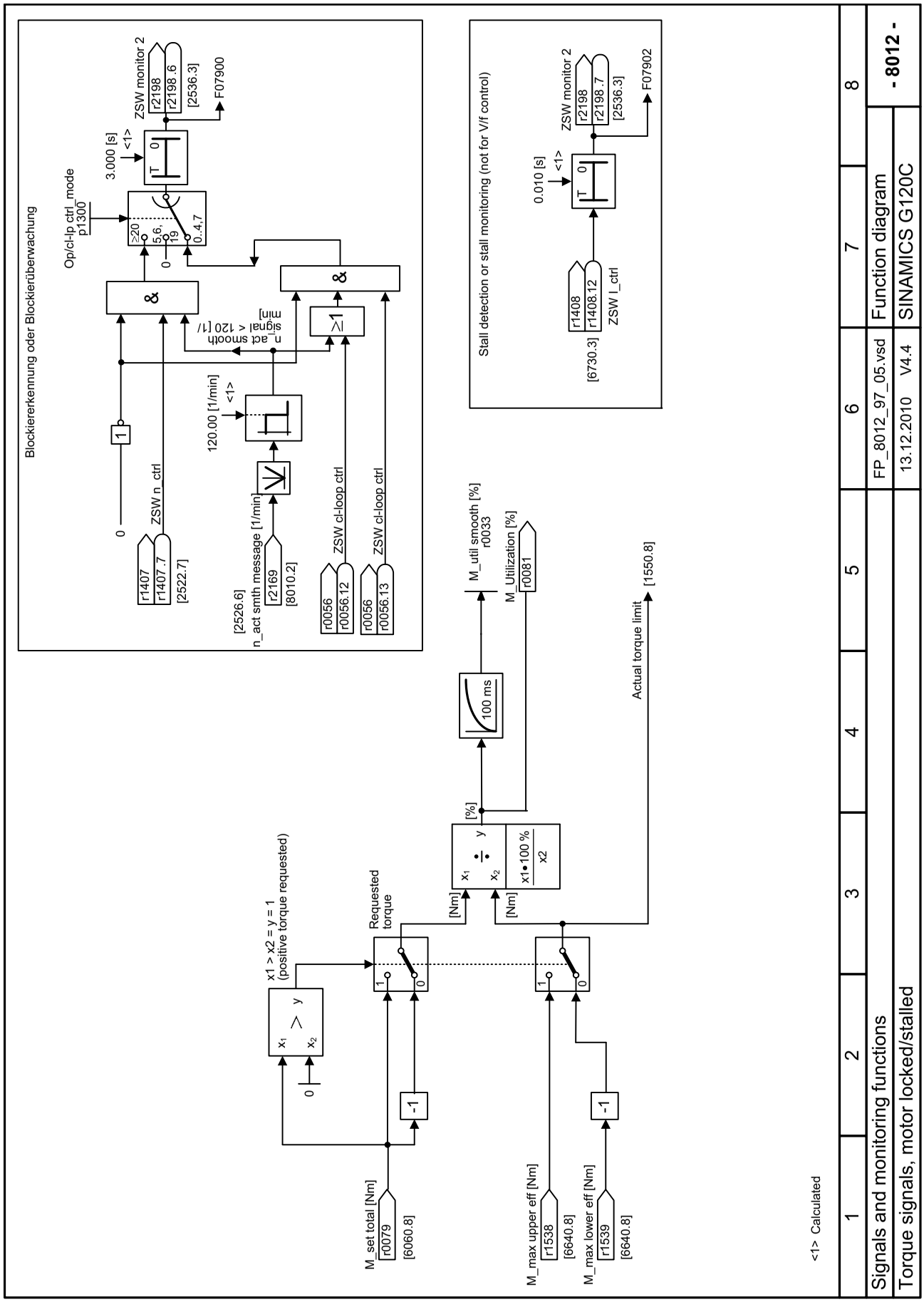
Rysunek 2-92 8010 – Komunikaty prędkości obrotowej 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



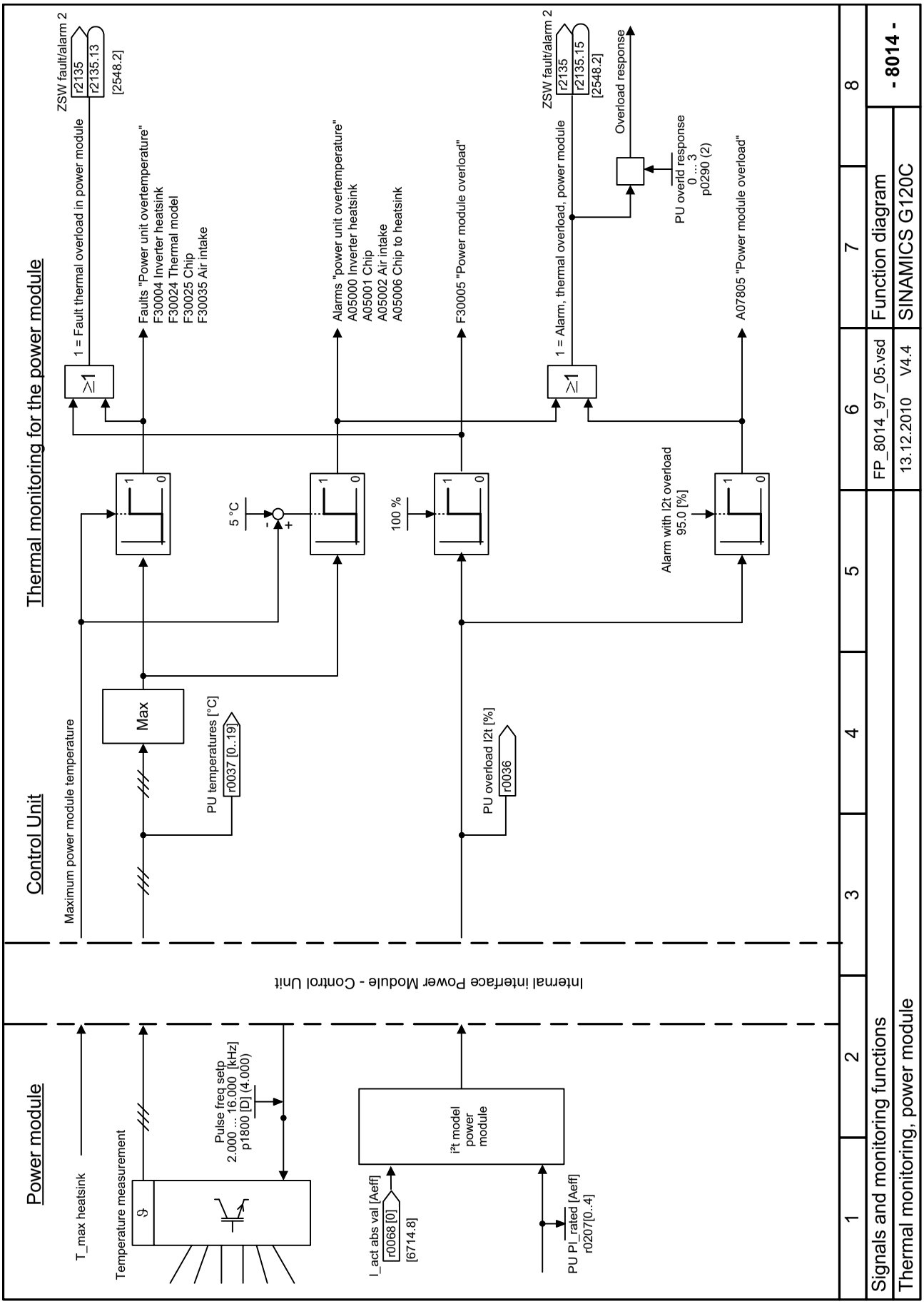
Rysunek 2-93 8011 – Komunikaty prędkości obrotowej 2

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



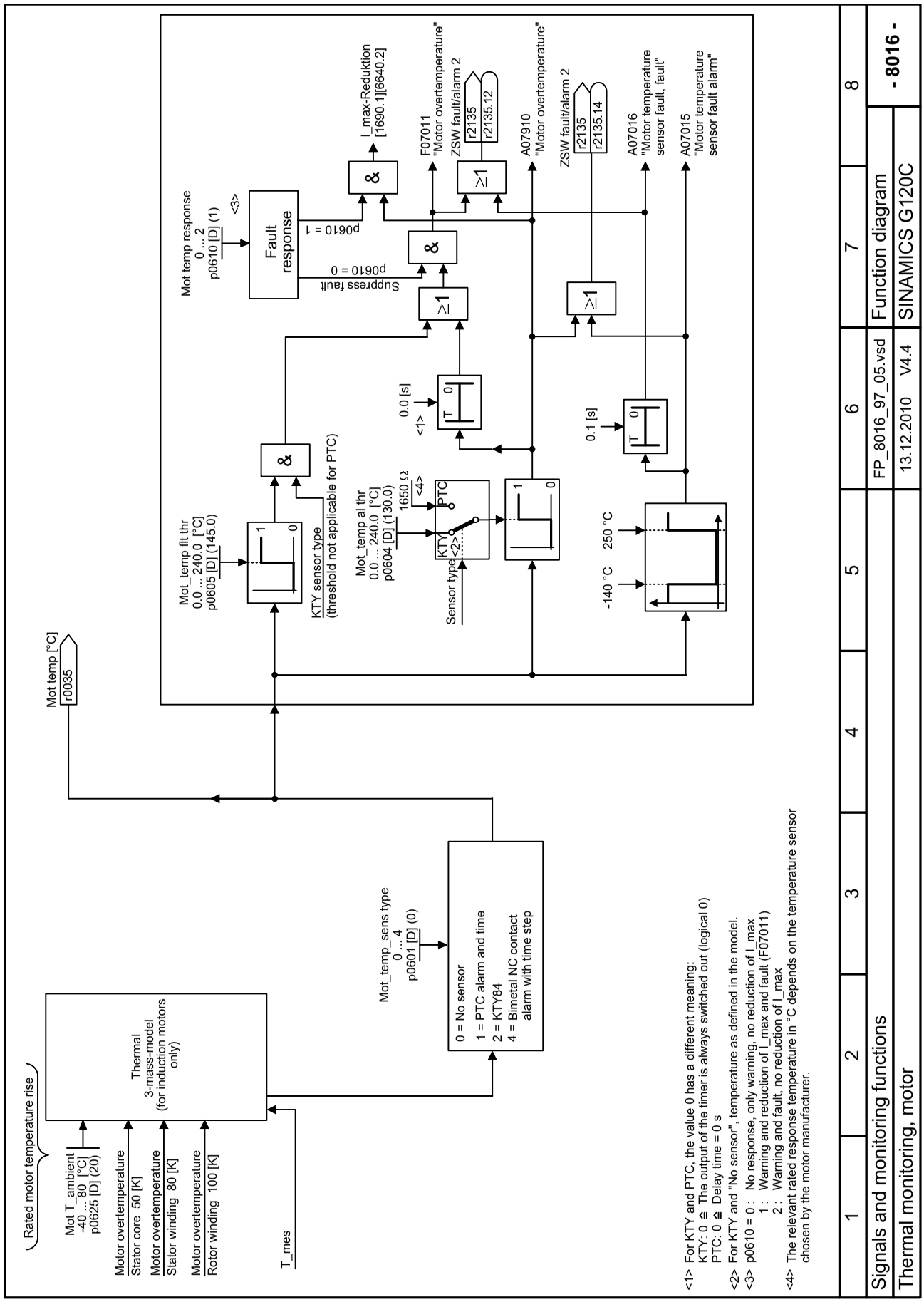
Rysunek 2-94 8012 – Komunikaty momentu obrotowego, silnik zablokowany/uległ utykowi

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



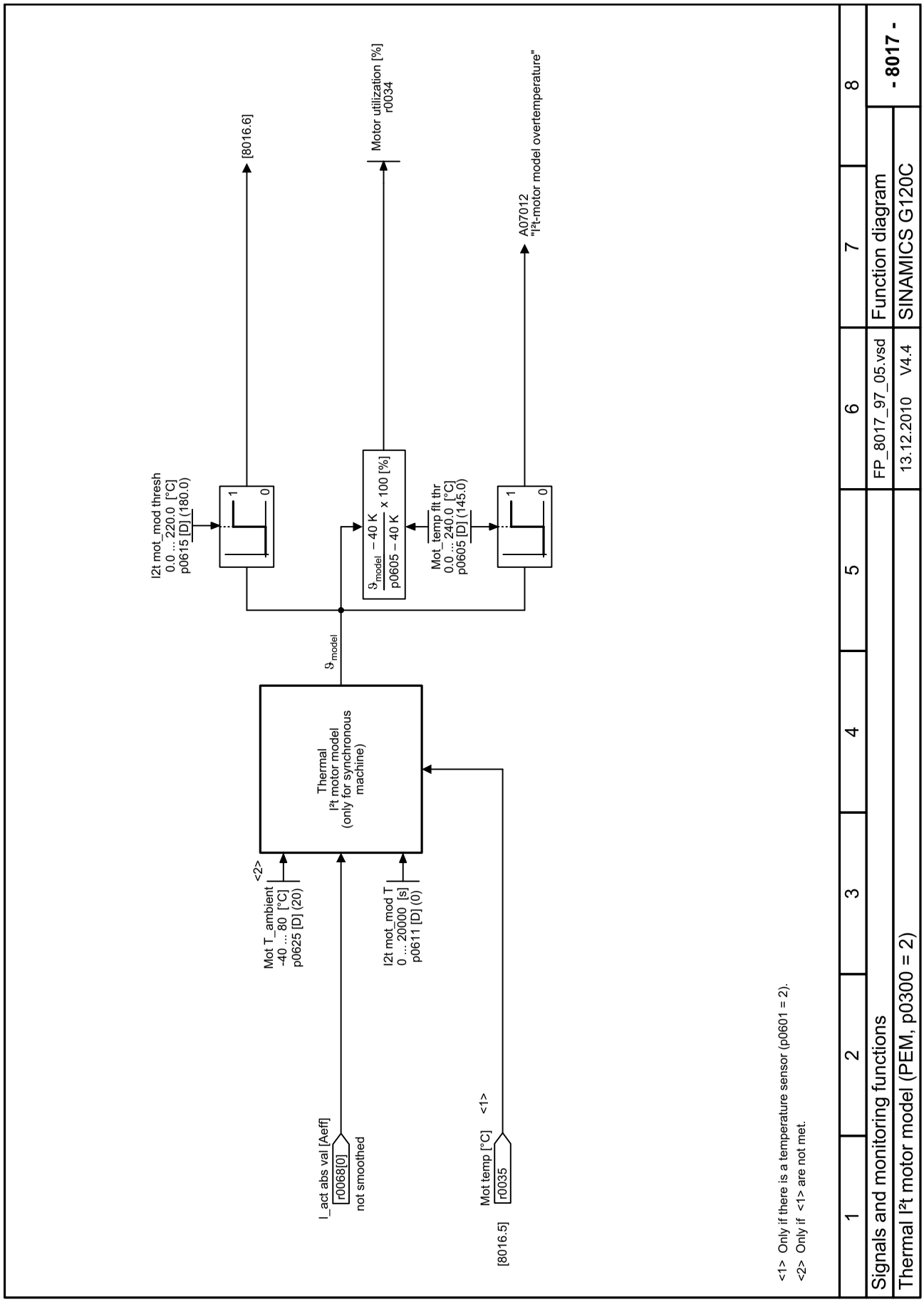
Rysunek 2-95 8014 – Monitoring temperatury modułu mocy

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



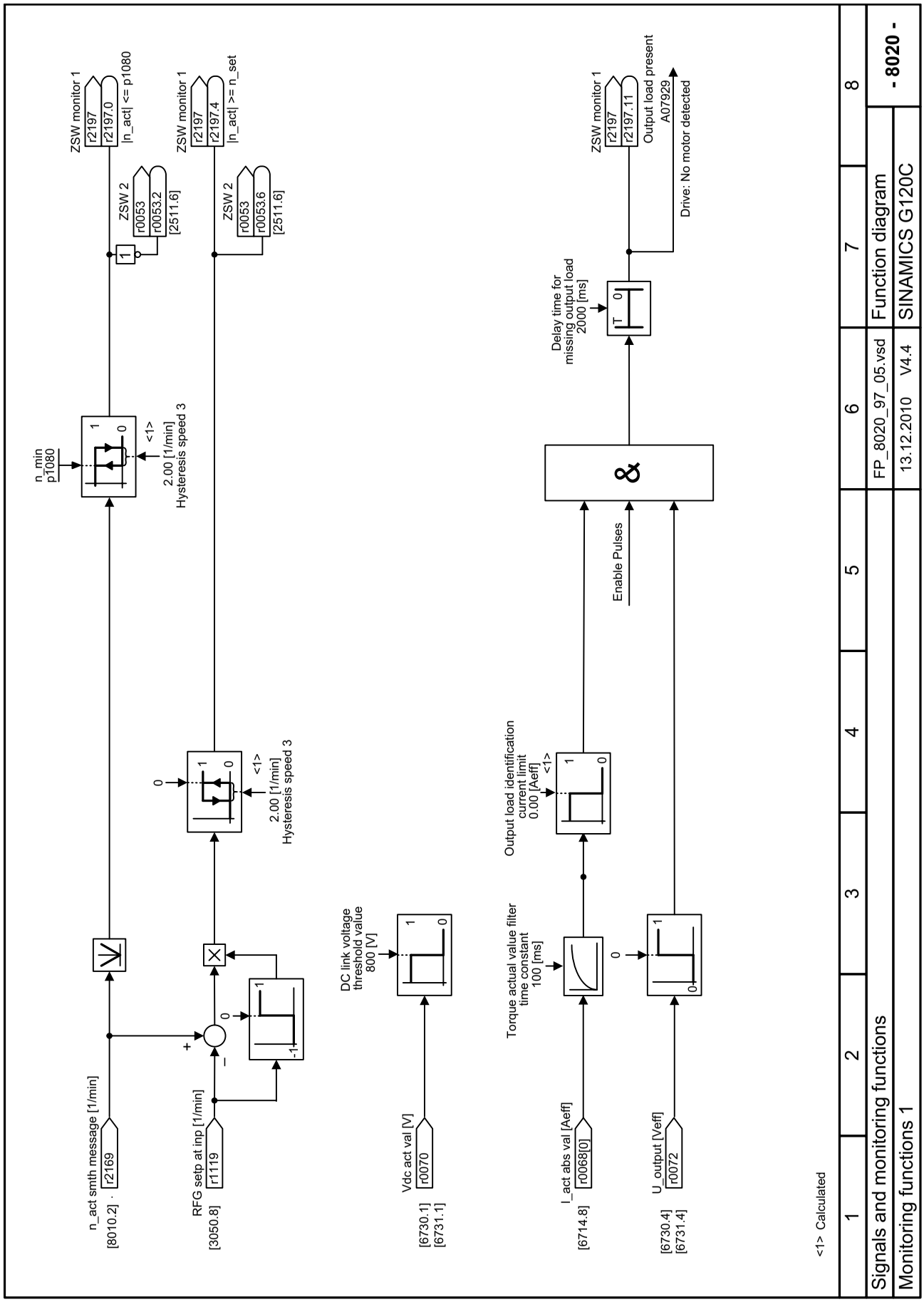
Rysunek 2-96 8016 – Monitoring temperatury silnika

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



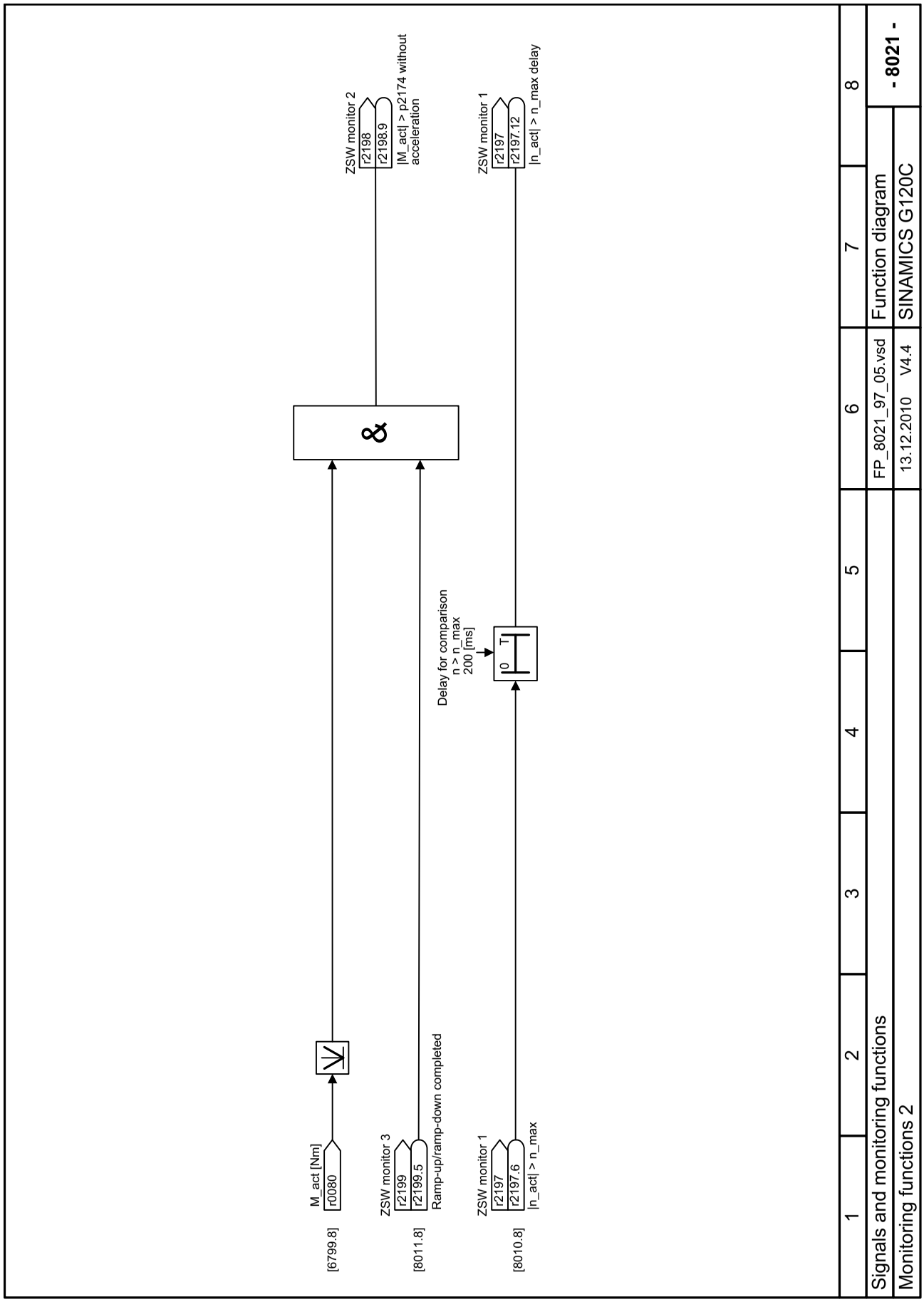
Rysunek 2-97 8017 – Termiczny model silnika I2t (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-98 8020 – Funkcje monitoringu 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-99 8021 – Funkcje monitoringu 2

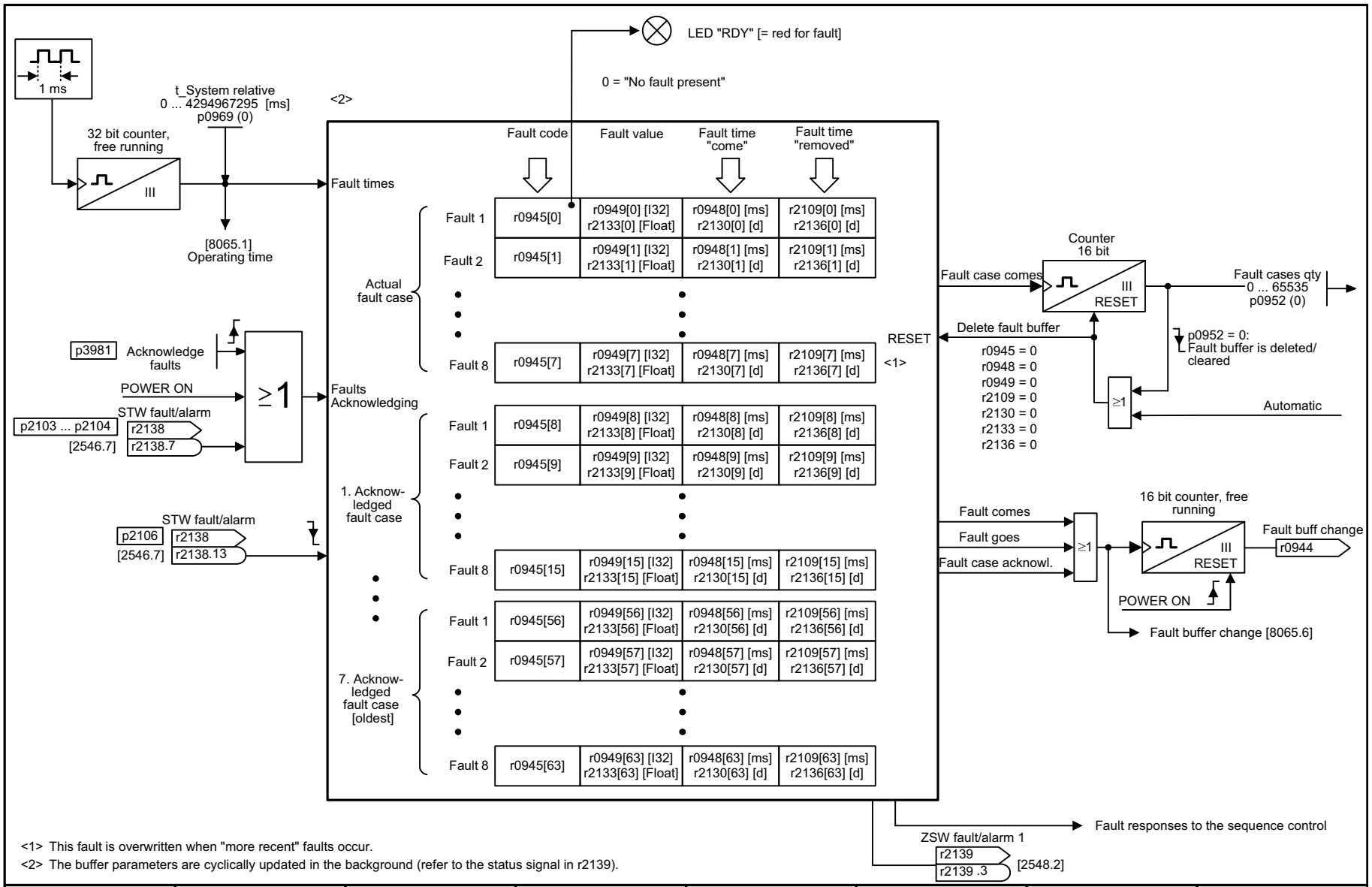
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.15 Błędy i alarmy

Schematy funkcjonalne

8060 – Bufor błędów	2-390
8065 – Bufor alarmów	2-391
8070 – Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129)	2-392
8075 – Konfiguracja błędów/alarmów	2-393

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

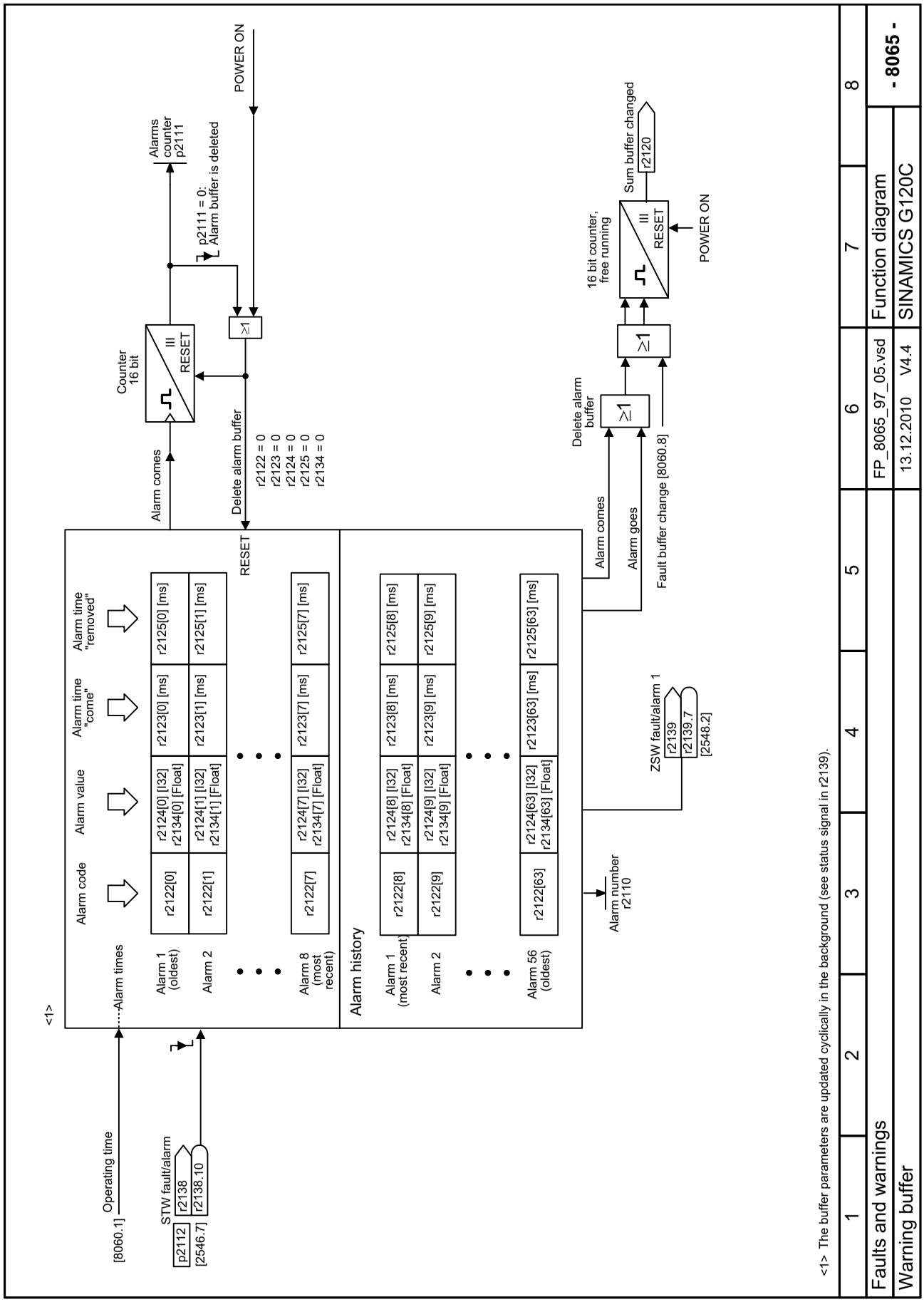


<1> This fault is overwritten when "more recent" faults occur.
<2> The buffer parameters are cyclically updated in the background (refer to the status signal in r2139).

1	2	3	4	5	6	7	8
Faults and warnings					FP_8060_97_05.vsd	Function diagram	- 8060 -
Fault buffer					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

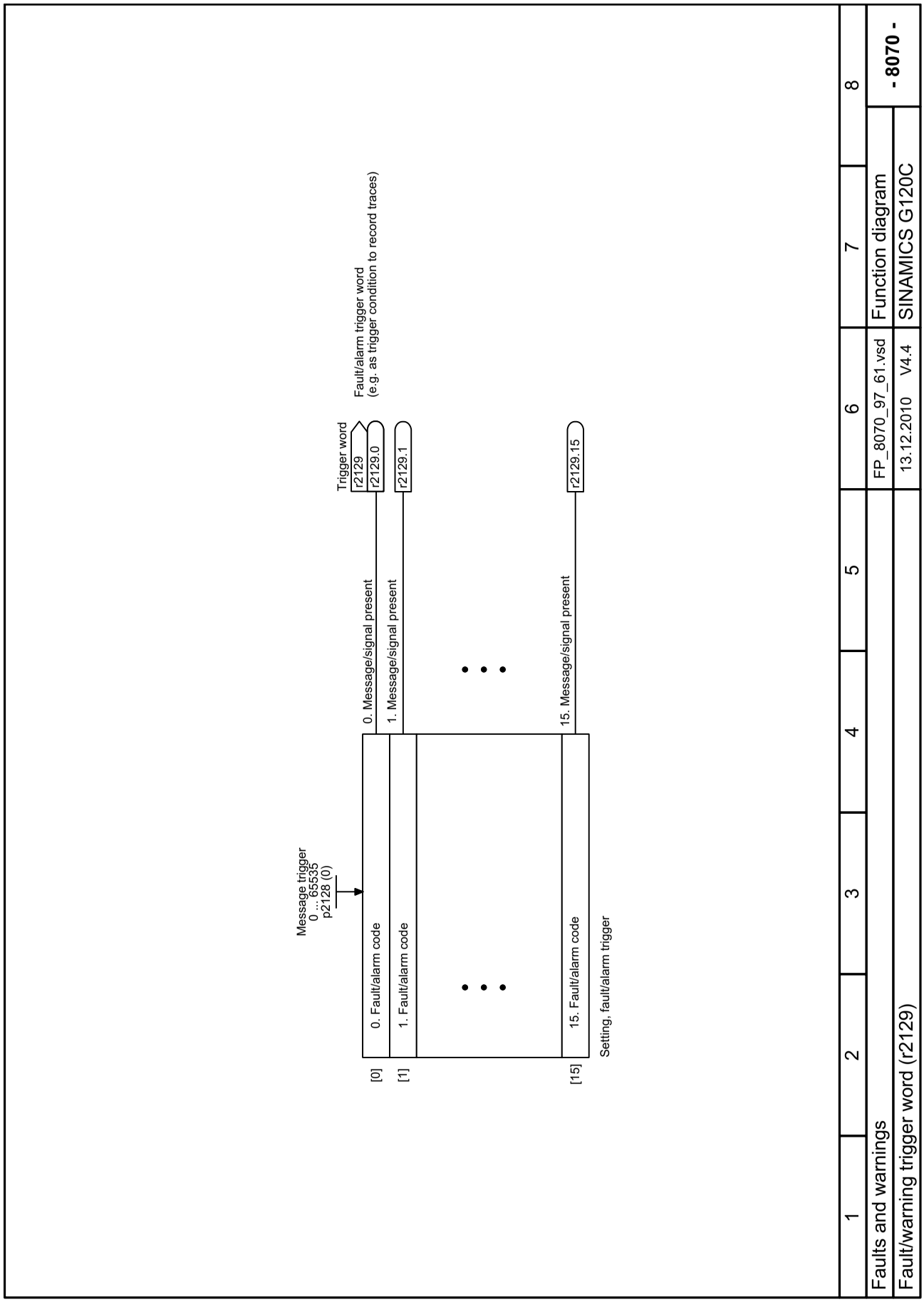
Rysunek 2-100 8060 – Bufor błędów

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone
SINAMICS G120C Lista parametrów (LH13), 01/2011, A5E03052632N AA



Rysunek 2-101 8065 – Bufor alarmów

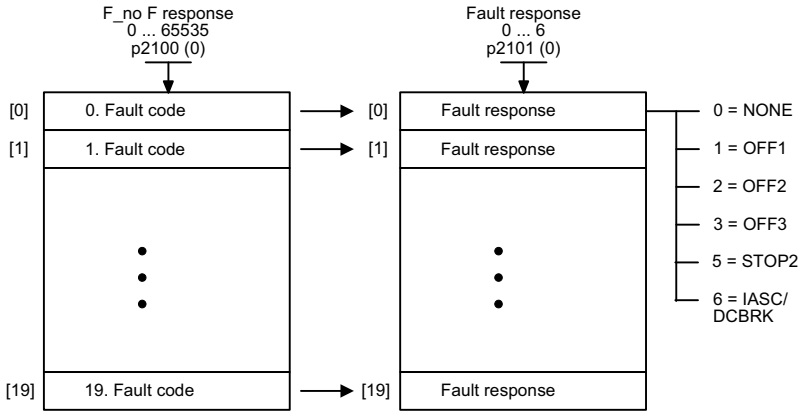
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



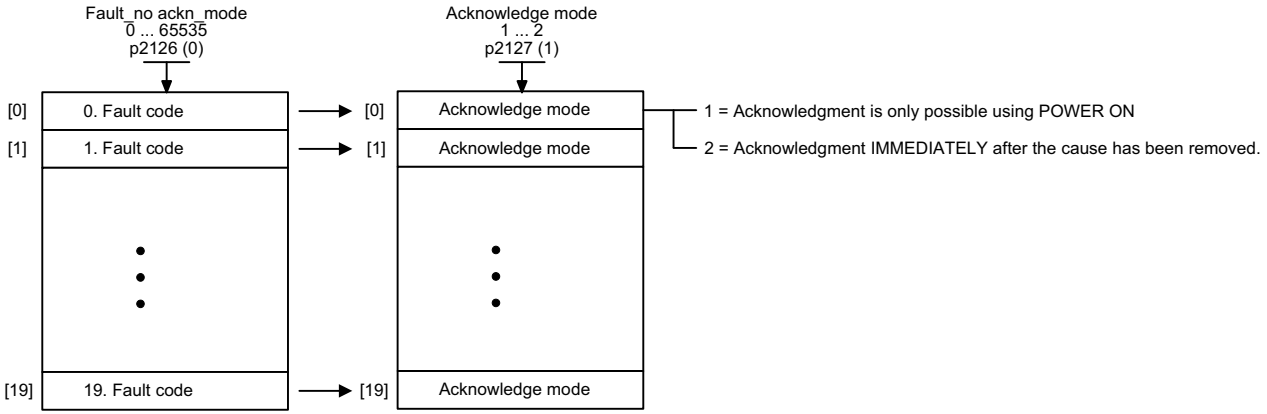
Rysunek 2-102 8070 – Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Changing the fault response for maximum 20 faults <1>



Changing the acknowledge mode for maximum 20 faults <1>



<1> The fault response and acknowledge mode for all faults and alarms are set to meaningful default values in the factory setting.
Changes that may be required are only possible in specific value ranges specified by SIEMENS.
When the message type is changed, the supplementary information is tranferred from fault value r0949 to alarm value r2124 and vice versa.

1	2	3	4	5	6	7	8
Faults and warnings					FP_8075_97_05.vsd	Function diagram	- 8075 -
Fault/warning configuration					13.12.2010 V4.4	SINAMICS G120C	

Rysunek 2-103 8075 – Konfiguracja błędów/alarmów

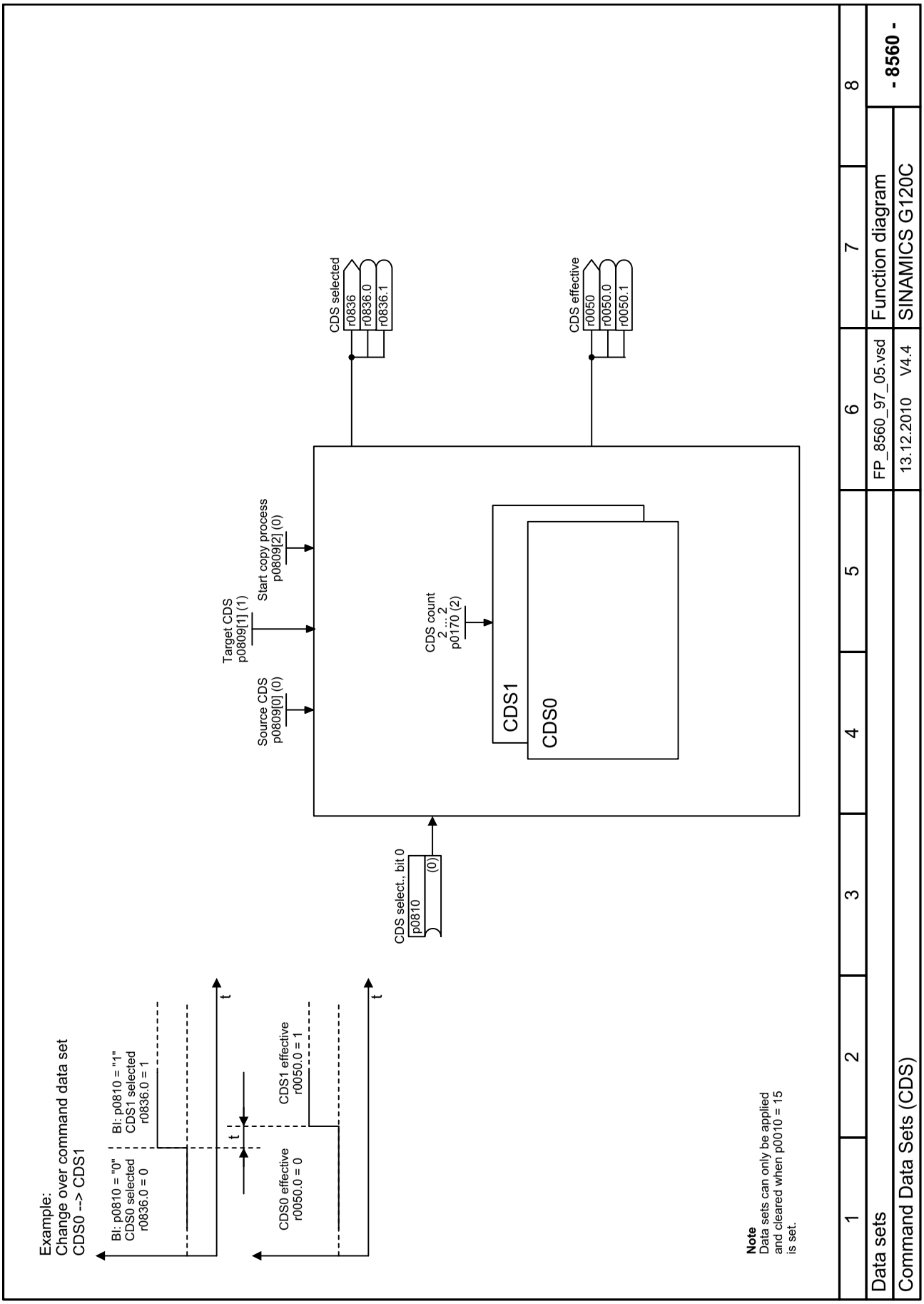
© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2.16 Zestawy danych

Schematy funkcjonalne

8560 – Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS) 2-395

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone



Rysunek 2-104 8560 – Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Błędy i alarmy

3

Treść

3.1	Przegląd błędów i alarmów	3-398
3.2	Lista błędów i alarmów	3-402

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

3.1 Przegląd błędów i alarmów

3.1.1 Informacje ogólne

Wyświetlanie błędów i alarmów (komunikaty błędów i alarmów)

Komunikat składa się z umieszczonej na początku litery i odpowiedniego numeru.

Litera oznacza typ komunikatu i ma następujące znaczenie:

- A oznacza "Alarm" (ang. "Alarm")
- F oznacza "Błąd" (ang. "Fault")
- N oznacza "Brak komunikatu" lub "Komunikat wewnętrzny" (ang. "No Report")
- C oznacza komunikat Safety

Nawias z literą A, F albo N sygnalizuje, że typ komunikatu można zmienić, np. A01016 (F) oznacza, że alarm A01016 można również sparametryzować jako błąd. Ta funkcja nie jest udostępniona dla SINAMICS G120C.

Błędy są zapisywane w parametrze r0945/r0947 pod numerem kodowym (np. F01003 = 1003). Przynależną wartość błędu można znaleźć w parametrze r0949. Jeżeli błąd nie posiada wartości błędu, wówczas jest wpisywana wartość 0. Ponadto można odczytać czas wystąpienia błędu (r0948) i liczbę błędów (p0952).

Alarmy są zapisywane w parametrze r2110/r2122 pod swoim numerem kodowym (np. A01503 = 1503) i stamtąd można je odczytać. Przynależną wartość alarmu można znaleźć w parametrze r2124 a czas wystąpienia alarmu w r2123.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Różnice pomiędzy błędami i alarmami

Różnice pomiędzy błędami i alarmami są następujące:

Tabela 3-1 Różnice pomiędzy błędami i alarmami

Rodzaj	Opis
Błędy	Co się dzieje, gdy wystąpi błąd? • Wyzwalana jest odpowiednia reakcja na błąd. • Jest ustawiany bit stanu ZSW1.3. • Błąd jest wpisywane do bufora błędów. W jaki sposób usuwane są błędy? • Usunięcie przyczyny błędu. • Pokwitowanie błędu.
Alarmy	Co dzieje się, gdy wystąpi alarm? • Jest ustawiany bit stanu ZSW1.7. • Alarm jest wpisywany do bufora alarmów. W jaki sposób usuwane są alarmy? • Alarmy są samokwitowalne. Alarmy znikają automatycznie, w momencie ustąpienia ich przyczyny.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

3.1.2 Reakcje na błąd

Podaje standardową reakcję w przypadku błędu. Opcjonalnie występujące nawiasy podają, czy reakcję na błąd można zmienić i jakie reakcje dają się ustawić (p2100, p2101). Są zdefiniowane następujące reakcje na błąd:

Tabela 3-2 Reakcjenabłąd

Lista	PROFI-drive	Reakcja	Opis
BRAK	-	Brak	Brak reakcji przy wystąpieniu błędu.
WYŁ1	ON/ OFF	Hamowanie według charakterystyki hamowania generatora funkcji rampy a następnie blokada impulsów	**Regulacja prędkości obrotowej** • Napęd jest hamowany do stanu zatrzymanego przez natychmiastowe zadanie n_zad = 0 według charakterystyki hamowania generatora funkcji rampy (p1121).
WYŁ2	COAST STOP	Wewnętrzna/zewnętrzna blokada impulsów	**Regulacja prędkości obrotowej** • Natychmiastowe kasowanie impulsów, napęd zatrzymuje się ruchem swobodnym. • Blokada załączenia jest uaktywniana.
WYŁ3	QUICK STOP	Hamowanie według rampy hamowania prędkości WYŁ3 i następnie blokada impulsów	**Regulacja prędkości obrotowej** • Napęd jest hamowany do stanu zatrzymanego przez natychmiastowe zadanie n_zad = 0 według rampy hamowania WYŁ3 (p1135). • Blokada załączenia jest uaktywniana.
STOP2	-	n_zad = 0	• Napęd jest hamowany przez natychmiastowe zadanie n_zad = 0 według rampy hamowania WYŁ3 (p1135). Chociaż hamowanie następuje według rampy WYŁ3, r0052 Bit 5 = 1. • Napęd pozostaje w trybie regulacji prędkości obrotowej.
IASC/DCBRk	-	-	• Przy wystąpieniu błędu, za pomocą tej reakcji wyzwalane jest hamowanie prądem stałym. • Hamowanie prądem stałym musi być włączone (p1230 do p1239).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

3.1.3 Kwitowanie błędów

Lista błędów i alarmów podaje przy każdym błędzie jak należy go pokwitować po usunięciu jego przyczyny. Występujący opcjonalnie nawias podaje czy standardowe kwitowanie może zmienić i jakie metody kwitowania można ustawić za pomocą parametrów (p2126, p2127).

Tabela 3-3 Kwitowanie błędów

Kwitowanie	Opis
POWER ON	Błąd jest kwitowane poprzez POWER ON (wyłączenie/załączenie jednostki sterującej). **Wskazówka:** Jeśli przyczyna błędu nie została jeszcze usunięta, to błąd zostanie wyświetlone ponownie natychmiast po rozruchu.
NATYCHMIAST	Są następujące możliwości kwitowania błędów: 1 Kwitowanie przez ustawienie parametru: p3981 = 0 --> 1 2 Kwitowanie przez wejścia binektorowe: p2103 BI: 1. Kwitowanie błędów p2104 BI: 2. Kwitowanie błędów 3 Kwitowanie przez sygnał sterujący PROFIBUS: STW1.7 = 0 --> 1 (zbocze) **Wskazówka:** • Błędy te można pokwitować również przez POWER ON. • Jeśli przyczyna błędu nie została jeszcze usunięta, to błąd będzie nadal wyświetlane po pokwitowaniu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

3.2 Lista błędów i alarmów

Product: SINAMICS G120C, Version: 4402100, Language: plk
Objects: G120C CAN, G120C DP, G120C USS/MB

F01000 Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeanalizować bufor błędów (r0945).
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.
- Wymienić jednostkę sterującą.

F01001 Wyjątek FloatingPoint

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił wyjątek przy operacji z typem danych FloatingPoint.
Błąd może być spowodowany tylko przez aplikację OA (np. FBLOCKS, DCC).
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.
Wskazówka:
Dalsze informacje do tego błędu można znaleźć pod r9999.
r9999[0]: Numer błędu.
r9999[1]: Licznik programowy, w którym wystąpił wyjątek.
r9999[2]: Przyczyna dla wyjątku przy FloatingPoint.
Bit 0 = 1: Operacja nieważna
Bit 1 = 1: Dzielenie przez zero
Bit 2 = 1: Przepełnienie
Bit 3 = 1: Niedopełnienie
Bit 4 = 1: Niedokładny wynik

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Sprawdzić projekt i sygnały bloków przy FBLOCKS.
- Sprawdzić sygnały schematów przy DCC.
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F01002 Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F01003 Zwłoka kwitowania przy dostępie do pamięci

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Dostęp do obszaru pamięci, który nie zwraca komunikatu "READY".
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Skontaktować się z Hotline.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

N01004 (F, A) Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy.
Wartość błędu (r0949, szesnastkowo):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Odczytać parametr diagnostyczny (r9999).
- Skontaktować się z Hotline.

F01005 Ściągnięcie/załadowanie pliku nie powiodło się

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Ściągnięcie lub załadowanie danych EEPROM nie powiodło się.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
yyxxxx hex: yy = Numer komponentu, xxxx = Przyczyna błędu
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Komponent jednostki mocy wykrył błąd sumy kontrolnej.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
Zawartość pliku EEPROM nie jest akceptowana przez wybrany komponent jednostki mocy.
xxxx = 0011 hex = 17 dec:
Komponent jednostki mocy wykrył wewnętrzny błąd dostępu.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Po wielu próbach komunikacji, brak odpowiedzi od komponentu jednostki mocy.
xxxx = 008B hex = 140 dec:
Plik EEPROM dla komponentu jednostki mocy nie występuje na karcie pamięci.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Zgłoszono niespójną długość pliku firmware wewnętrznego. Istnieje możliwość, że ładowanie/ściąganie zostało przerwane.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Przy sprawdzaniu załadowanego pliku komponent wykrył błąd (suma kontrolna). Możliwe, że plik na karcie pamięci jest uszkodzony.
xxxx = 0092 hex = 146 dec:
Wybrana funkcja nie jest wspierana przez tą wersję SW lub HW.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Komponent o podanym numerze komponentu nie występuje (p7828).
xxxx = Dalsze wartości:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Zapisać odpowiedni plik firmware lub plik EEPROM dla ściągnięcia lub załadowania w katalogu "/ee_sac/" na karcie pamięci.

A01009 (N) CU: Nadmierna temperatura jednostki sterującej

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Temperatura (r0037[0]) na module sterowania (jednostka sterująca) przekroczyła podaną wartość graniczną.

Pomoc:
- Sprawdzić dopływ powietrza do jednostki sterującej.
- Sprawdzić wentylator dla jednostki sterującej.

Wskazówka:
Alarm znika automatycznie po spadku poniżej wartości granicznej.

F01010 Typ napędu nieznany

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Znaleziono nieznany typ napędu.

Pomoc:
- Wymienić jednostkę mocy.
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01015 Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

A01016 (F) Zmieniony firmware

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Co najmniej jeden z należących do firmware plików w katalogu /SIEMENS/SINAMICS został niedopuszczalnie zmieniony w porównaniu ze stanem wysyłkowym. W tym katalogu nie są dozwolone żadne zmiany.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
0: Błędna suma kontrolna pliku.
1: Brak pliku.
2: Za dużo plików.
3: Nieprawidłowa wersja firmware.
4: Błędna suma kontrolna pliku bezpieczeństwa.

Pomoc: Przywrócić stan wysyłkowy pamięci nieulotnej dla firmware (karta pamięci/pamięć urządzenia).
Wskazówka:
Odnośny plik można odczytać poprzez parametr r9925.

A01017 Listy komponentów zmienione

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Na karcie pamięci niedopuszczalnie zmieniono plik w katalogu /SIEMENS/SINAMICS/DATA lub /ADDON/SINAMICS/DATA w stosunku do stanu przy wysyłce. W tym katalogu żadne zmiany nie są dopuszczalne.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
xyz dec: x = problem, y = katalog, z = nazwa pliku
x = 1: Plik nie istnieje.
x = 2: Wersja pliku firmware nie zgadza się z wersją firmware.
x = 3: Suma kontrolna pliku nie jest zgodna.
y = 0: katalog /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
y = 1: katalog /ADDON/SINAMICS/DATA/
z = 0: plik MOTARM.ACX
z = 1: plik MOTSRM.ACX
z = 2: plik MOTSLM.ACX
z = 3: plik ENCDATA.ACX
z = 4: plik FILTDATA.ACX
z = 5: plik BRKDATA.ACX
z = 6: plik DAT_BEAR.ACX
z = 7: plik CFG_BEAR.ACX

Pomoc: Przywrócić stan wysyłkowy odnośnego pliku na karcie pamięci.

F01018 Rozruch przerwany wielokrotnie

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Rozruch modułu został wielokrotnie przerwany.
Możliwymi przyczynami dla przerwania rozruchu są:
- POWER OFF modułu.
- Wypadnięcie CPU.
- Dane USER nieważne.

Po wystawieniu tego błędu następuje rozruch modułu z ustawieniami fabrycznymi.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: Wyłączyć i ponownie załączyć moduł.
Wskazówka:
Po załączeniu moduł ponownie uruchamia się z danych USER (jeśli występują).
Przy powtarzającym się błędzie, po kilkukrotnie przerwanym rozruchu, błąd ten zostanie wystawiony ponownie.

A01019 Nieudany zapis nośnika wymiennego

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Nieudany dostęp do zapisu na nośniku wymiennym.

Pomoc: Usunąć i sprawdzić nośnik wymienny. Następnie ponownie wykonać kopię parametrów.

A01020 Zapis dysku RAM nieudany

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Nieudany dostęp zapisu do wewnętrznego dysku RAM.

Pomoc: Dopasować wielkość książki logów systemowych (p9930) do wewnętrznego dysku RAM.

F01023 Programowy czas kontrolny wewnętrzny

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny timeout programowy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

A01028 Błąd konfiguracji

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wczytana parametryzacja została sporządzona przy pomocy modułu innego typu (numer zamówieniowy, MLFB).

Pomoc: Zapisać parametry w sposób nieulotny (p0971 = 1).

F01030 Zanik znaku życia przy priorytecie sterowania

Reakcja: WYŁ3 (AUS3) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy aktywnym priorytecie sterowania po stronie PC nie odebrano znaku życia w czasie kontrolnym.
Priorytet sterowania zwrócono ponownie do aktywnego połączenia BICO.

Pomoc: Ustawić dłuższy czas kontrolny na PC/AOP lub w razie potrzeby całkowicie wyłączyć kontrolę.
Przy wersji firmware jednostkiu uruchomieniowym czas kontrolny ustawia się następująco:
<Drive> -> Commissioning -> Control panel -> Przycisk "Fetch master control" -> Ukazuje się okno do ustawienia czasu kontrolnego w milisekundach.
Uwaga:
Czas kontrolny ustawić tak krótki, jak to możliwe. Dłuższy czas kontrolny oznacza późną reakcję w przypadku przerwania komunikacji!

F01033 Przełączenie jednostek: wartość parametru odniesienia nieważna

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy przełączeniu jednostek do prezentacji odniesionej żaden z potrzebnych parametrów nie może być równy 0.0.
Wartość błędu (r0949, parametr):
Parametr odniesienia, którego wartość wynosi 0.0.
Patrz również: p0505, p0595

Pomoc: Ustawić wartość parametru odniesienia nierówną 0.0.
Patrz również: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01034 **Przełączenie jednostek: Obliczenie wart. parametrów po zmianie wart. odniesienia nie powiodło się**

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zmiana parametru odniesienia doprowadziła do tego, że przy danym parametrze ustawiona wartość w prezentacji odniesionej nie mogła być obliczona na nowo. Zmiana została odrzucona i zostały przywrócone pierwotne wartości parametrów.
Wartość błędu (r0949, parametr):
Parametr, którego wartości nie można było obliczyć na nowo.
Patrz również: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Pomoc: Wartość parametru odniesienia ustawić tak, aby można było obliczyć dany parametr w prezentacji odniesionej.
Patrz również: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

A01035 (F) **ACX: Rozruch następuje z pliku kopii zapasowej parametrów**

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Przy rozruchu jednostki sterowania nie znaleziono kompletnego zestawu danych z plików kopii zapasowej parametrów. Ostatni zapis parametryzacji nie został wykonany kompletnie. Zamiast tego zostanie załadowany zapasowy zestaw danych lub zapasowy plik kopi zapasowej parametrów.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Jeżeli kopia zapasowa projektu została wykonana przy pomocy wersji firmware jednostkia uruchomieniowego, należy ponownie wykonać download projektu. Dokonać zapisu przy pomocy funkcji "Kopiowanie "RAM do ROM" albo przy pomocy p0971 = 1. Dzięki temu pliki parametrów zostaną ponownie kompletnie zapisane w pamięci nieulotnej.

F01036 (A) **ACX: Brak pliku kopii zapasowej parametrów**

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy ładowaniu parametryzacji urządzenia nie można znaleźć pliku kopii zapasowej parametrów do obiektu napędowego. Dla tego obiektu napędowego nie istnieje plik kopii zapasowej parametrów PSxxxyyy.ACX, ani PSxxxyyy.NEW, ani PSxxxyyy.BAK w pamięci nieulotnej.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Bajt 1: yyy w nazwie pliku PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Plik kopii zapasowej spójności
yyy = 001 ... 062 --> Numer obiektu napędowego
yyy = 099 --> Plik kopii zapasowej parametrów PROFIBUS
Bajt 2, 3, 4:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Jeżeli kopia zapasowa danych projektu została wykonana przy pomocy wersji firmware jednostkia uruchomieniowego, należy ponownie załadować projekt. Dokonać zapisu przy pomocy funkcji "Kopiowanie "RAM do ROM" albo przy pomocy p0971 = 1.
Dzięki temu pliki parametrów zostaną ponownie kompletnie zapisane w pamięci nieulotnej. Jeżeli kopia zapasowa danych projektu nie została wykonana, to konieczne jest ponowne pierwsze uruchomienie.

F01037 (A) **ACX: Zmiana nazwy pliku kopii zapasowej parametrów nie powiodła się**

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zmiana nazwy po zapisaniu pliku kopii zapasowej parametrów w pamięci nieulotnej nie powiodła się.
Jeden z plików kopii zapasowej parametrów, których nazwa ma zostać zmieniona, ma atrybut "read only". Pliki kopii zapasowej parametrów są zapisywane w katalogu \USER\SINAMICS\DATA.
Możliwe, że pamięć nie wymagająca podtrzymywania jest uszkodzona.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Bajt 1: yyy w nazwie pliku PSxxxyyy.* lub CAxxxyyy.* lub CCxxxyyy.
yyy = 000 --> plik kopii zapasowej spójności
yyy = 099 --> plik kopii zapasowej parametrów PROFIBUS PSxxx099.*

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Bajt 2: xxx w nazwie pliku PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971 = 1
xxx = 010 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 10
xxx = 011 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 11
xxx = 012 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 12
Bajt 4, 3:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Sprawdzić czy jeden z plików do nadpisania nie posiada atrybutu "read only" i zmienić ten atrybut pliku na "writeable". Sprawdzić wszystkie pliki (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*), które należą do obiektu napędowego yyy oznaczonego w wartości błędu.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.

F01038 (A) ACX: Ładowanie pliku kopii zapasowej parametrów nie powiodło się

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd przy ładowaniu plików PSxxxyyy.ACX lub PTxxxyyy.ACX z pamięci nieulotnej.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Bajt 1: yyy w nazwach pliku PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Plik kopii zapasowej spójności
yyy = 001 ... 062 --> Numer obiektu napędowego
yyy = 099 --> Plik kopii zapasowej parametrów PROFIBUS
Bajt 2:
255 = Nieprawidłowy typ obiektu napędowego
254 = Porównanie topologii nie powiodło się -> nie można było zidentyfikować typu obiektu napędowego
Przyczyną mogą być:
- nieprawidłowy typ komponentu w topologii rzeczywistej
- komponent nie występuje w topologii rzeczywistej
- komponent nieaktywny
W innym razie tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.
Bajt 4, 3:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Jeżeli kopia zapasowa danych projektu została wykonana przy pomocy wersji firmware jednostkia uruchomieniowego, należy ponownie wykonać download projektu. Dokonać zapisu przy pomocy funkcji "Kopiowanie "RAM do ROM" albo przy pomocy p0971 = 1. Dzięki temu pliki parametrów zostaną ponownie kompletnie zapisane w pamięci nieulotnej.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.

F01039 (A) ACX: Zapis pliku kopii zapasowej parametrów nie powiódł się

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zapisanie co najmniej jednego pliku kopii zapasowej parametrów PSxxxyyy.*** w pamięci nieulotnej nie powiodło się.
- W katalogu /USER/SINAMICS/DATA/ co najmniej jeden plik kopii zapasowej parametrów PSxxxyyy.NEW ma atrybut "read only" i nie może zostać zastąpiony.
- Brak jest wystarczającego miejsca w pamięci.
- Pamięć nieulotna jest uszkodzona i nie można wykonać zapisu.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
dcba hex
a = yyy w nazwie pliku PSxxxyyy.***
a = 000 --> plik zapewnienia spójności
a = 001 ... 062 --> numer obiektu napędowego
a = 099 --> plik kopii zapasowej parametrów PROFIBUS
b = xxx w nazwie pliku PSxxxyyy.***
b = 000 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971 = 1
b = 010 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 10
b = 011 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 11
b = 012 --> Zapis uruchomiony przy pomocy p0971= 12
d, c:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Sprawdzić atrybut plików (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) i w razie potrzeby zmienić z "read only" na "writeable".
- Sprawdzić ilość wolnego miejsca w pamięci nieulotnej. Dla każdego istniejącego obiektu napędowego w systemie potrzeba ok. 80 kB wolnego miejsca pamięci.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.

F01040 Wymagany zapis ustawień parametrów oraz POWER ON .

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Został zmieniony parametr, który wymaga wykonania kopii zapasowej parametrów i wyłączenia/załączenia (POWER ON) jednostki sterującej.

Pomoc: - Zapisać parametry (p0971).
- Wyłączyć/załączyć jednostkę sterującą (POWER ON).

F01042 Błąd parametru przy ładowaniu projektu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas ładowania projektu przy użyciu oprogramowania uruchomieniowego został rozpoznany błąd (np. nieprawidłowa wartość parametru).
W przypadku podanego parametru rozpoznano przekroczenie granic dynamicznych, które ewentualnie zależą od innych parametrów.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
ccbbaaaa hex
aaaa = parametr
bb = indeks
cc = przyczyna błędu
0: Numer parametru niedopuszczalny.
1: Zmiana wartości parametru niemożliwa.
2: Przekroczona dolna albo górna granica wartości.
3: Nieprawidłowy podindeks.
4: Brak tablicy, brak podindeksu.
5: Nieprawidłowy typ danych.
6: Ustawienie niedozwolone (tylko skasowanie).
7: Element opisowy niemożliwy do zmiany.
9: Brak danych opisowych.
11: Brak priorytetu obsługi.
15: Brak tablicy tekstowej.
17: Zlecenie niemożliwe do wykonania z powodu stanu roboczego.
20: Wartość niedopuszczalna.
21: Odpowiedź za długa.
22: Adres parametru niedopuszczalny.
23: Format niedopuszczalny.
24: Niespójna liczba wartości.
108: Nieznana jednostka.
Dalsze wartości:
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Wpisać prawidłową wartość do podanego parametru.
- Ustalić parametr, który zawęża granice podanego parametru.

F01043 Błąd krytyczny przy ładowaniu projektu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas ładowania projektu przy użyciu oprogramowania uruchomieniowego wykryto błąd krytyczny.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Zmiana stanu sprzętu na download jest niemożliwa (czy obiekt napędowy jest załączony?)
2: Nieprawidłowy numer obiektu napędowego.
8: Przekroczona maksymalna liczna możliwych do utworzenia obiektów napędowych.
11: Błąd przy tworzeniu obiektu napędowego (część globalna).
12: Błąd przy tworzeniu obiektu napędowego (część napędowa).
13: Nieznany typ obiektu napędowego.
14: Zmiana stanu napędu na gotowy do pracy jest niemożliwa (r0947 i r0949).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

15: Zmiana stany napędu na download jest niemożliwa.
16: Zmiana stanu urządzenia na gotowy do pracy jest niemożliwa.
18: Ponowne załadowanie jest możliwe dopiero wtedy, gdy dla jednostki napędowej zostaną przywrócone nastawy fabryczne.
20: Konfiguracja jest niespójna.
Dalsze wartości: Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Użyć bieżącej wersji oprogramowania uruchomieniowego.
- Zmienić projekt offline i na nowo załadować (np. porównać silnik, moduł mocy w projekcie offline i na napędzie).
- Zmienić stan napędu (czy napęd obraca się lub występuje komunikat?).
- Zwrócić uwagę na dalsze aktywne komunikaty i usunąć ich przyczynę.

F01044 CU: Błędne dane opisowe

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wykryto błąd przy ładowaniu danych opisowych przechowywanych w pamięci nieulotnej.

Pomoc: Wymienić kartę pamięci.

A01045 Nieważne dane konfiguracji

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Rozpoznano błąd przy przetwarzaniu plików parametrów PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX lub CCxxxyyy.ACX przechowywanych w pamięci nieulotnej.
Wartość błędu (r2124, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Przywrócić ustawienia fabryczne przy użyciu (p0970 = 1) i na nowo załadować projekt do urządzenia napędowego. Wtedy możliwa jest praca bez ograniczenia.
Po załadowaniu projektu zapisać parametryzację w programie STARTER przy pomocy funkcji "Copy RAM to ROM" lub przez p0971 = 1. W ten sposób zostaną nadpisane błędne pliki parametrów w pamięci nieulotnej.

A01049 Zapisanie do pliku jest niemożliwe

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zapis do pliku chronionego przed zapisem jest niemożliwy (PSxxxxxx.acx). Zlecenie zapisu zostało przerwane.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer obiektu napędowego.

Pomoc: Sprawdzić czy pliki w pamięci nieulotnej pod .../USER/SINAMICS/DATA/... mają ustawiony atrybut "chroniony przed zapisem". W razie potrzeby wyłączyć atrybut i powtórzyć proces zapisu (np. ustawić p0971 = 1).

A01064 (F) CU: Błąd wewnętrzny (CRC)

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Błąd CRC w pamięci programowej jednostki sterującej

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

A01066 Pamięć buforowa: Osiągnięty lub przekroczony poziom zapełnienia 70 %

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Nieulotna pamięć buforowa dla zmian parametrów jest zapełniona co najmniej w 70 %.
Może to wystąpić między innymi wtedy, gdy pamięć buforowa jest aktywna (p0014 = 1) a parametry są ciągle zmieniane przez magistralę polową.

Pomoc: W razie potrzeby deaktywować i wykasować pamięć buforową (p0014 = 0).
W razie potrzeby wykasować pamięć buforową (p0014 = 2).
W następujących przypadkach wpisy w pamięci buforowej są transferowane do ROM i pamięć buforowa jest wtedy kasowana:
- p0971 = 1
- Wyłączenie/załączenie jednostki sterującej

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A01067 Pamięć buforowa: Osiągnięty stan zapełnienia 100%

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Nieulotna pamięć buforowa dla zmian parametrów jest zapełniona w 100 %.
Wszystkie dalsze zmiany nie będą dłużej uwzględniane w nieulotnej pamięci buforowej. Jednakże zmiany parametrów w pamięci ulotnej (RAM) będą nadal możliwe.
Może to wystąpić między innymi wtedy, gdy pamięć buforowa (p0014 = 1) a parametry są ciągle zmieniane przez magistralę polową.

Pomoc: W razie potrzeby deaktywować i wykasować pamięć buforową (p0014 = 0).
W razie potrzeby wykasować pamięć buforową (p0014 = 2).
W następujących przypadkach wpisy w pamięci buforowej są transferowane do ROM i pamięć buforowa jest wtedy kasowana:
- p0971 = 1
- Wyłączenie/załączenie jednostki sterującej

A01069 Kopia zapasowa parametrów i typ urządzenia niekompatybilne

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Kopia zapasowa parametrów na karcie pamięci i typ urządzenia nie pasują do siebie (np. karta pamięci z kopią zapasową parametrów SINAMICS CU230 wetknięta do SINAMICS CU240).
Następuje rozruch modułu z ustawieniami fabrycznymi.

Pomoc: - Włożyć kartę pamięci z kompatybilną kopią zapasową parametrów i przeprowadzić POWER ON.
- Włożyć kartę pamięci bez kopii zapasowej parametrów i przeprowadzić POWER ON.
- Wyjąć kartę pamięci i przeprowadzić POWER ON.
- Zapisać parametry (p0971 = 1).

F01105 (A) Jednostka sterująca: Niewystarczająca pamięć

Reakcja: WYŁ1 (AUS1)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Na tej jednostce sterującej skonfigurowano za dużo zbyt wiele zestawów danych.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Zredukować liczbę zestawów danych.

F01107 Zapis na karcie pamięci nie powiódł się

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Nie można było pomyślnie wykonać zapisu na karcie pamięci.
- Karta pamięci jest uszkodzona.
- Na karcie pamięci brak jest wystarczającego miejsca.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Pliku na RAM nie można otworzyć.
2: Pliku na RAM nie można odczytać.
3: Nowy katalog na karcie pamięci nie może zostać utworzony.
4: Nowy plik na karcie pamięci nie może zostać utworzony.
5: Nowy plik na karcie pamięci nie może zostać zapisany.

Pomoc: - Spróbować zapisać ponownie.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.

F01112 CU: Niedopuszczalna jednostka mocy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podłączona jednostka mocy nie może pracować razem z tą jednostką sterującą.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Jednostka mocy nie jest wspierana (np. PM340).

Pomoc: Niedopuszczalną jednostkę mocy zastąpić dopuszczalnymi komponentami.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01120 (A) Inicjalizacja zacisków nie powiodła się

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Przy inicjalizacji funkcji zacisków wystąpił wewnętrzny błąd programowy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.
- Wymienić jednostkę sterującą.

F01122 (A) Częstotliwość na wejściu sondy pomiarowej za wysoka

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Częstotliwość impulsów na wejściu sondy pomiarowej jest za wysoka.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: DI 1 (zac. 6)
2: DI 3 (zac. 8)

Pomoc: Zmniejszyć częstotliwość impulsów na wejściu sondy pomiarowej.

F01205 Jednostka sterująca: Przekroczenie kwantu czasu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Nie wystarcza czasu obliczeniowego.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Skontaktować się z Hotline.

F01250 Jednostka sterująca: Błędne dane CU-EEPROM read-only

Reakcja: BRAK (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Błąd przy odczycie danych read only EEPROM na jednostce sterującej.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON.
- Wymienić jednostkę sterującą.

A01251 Jednostka sterująca: Błędne dane CU-EEPROM Read-Write

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Błąd przy odczycie danych read-write EEPROM na jednostce sterującej.
Wartość błędu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Przy wartości alarmu r2124 < 256 obowiązuje:
- Przeprowadzić POWER ON.
- Wymienić jednostkę sterującą

Przy wartości alarmu r2124 >= 256 obowiązuje:
- Skasować pamięć błędów (p0952 = 0).
- Wymienić jednostkę sterującą

F01505 (A) BICO: Nie można utworzyć połączenia

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Ustawiono telegram PROFIdrive (p0922).
Nie można było przy tym utworzyć połączenia zawartego w telegramie.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Dren parametru, który powinien zostać zmieniony.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: Utworzyć inne połączenie

F01510 BICO: Źródło sygnału nie jest typu float

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna: Żądane wyjście konektorowe ma nieprawidłowy typ danych. Połączenie to nie zostanie wykonane.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru, do którego powinno nastąpić połączenie (wyjście konektorowe).
Pomoc: Połączyć to wejście konektorowe z wyjściem konektorowym o typie danych float.

F01511 (A) BICO: Połączenie z różną normalizacją

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna: Żądane połączenie BICO zostało utworzone. Jednak następuje przeliczenie między wyjściem BICO i wejściem BICO przy użyciu wartości odniesienia.
- Wyjście BICO ma inną jednostkę normalizacji niż wejście BICO.
- Komunikat tylko połączeniach wewnątrz obiektu napędowego.
Przykład:
Wyjście BICO ma jako jednostkę normalizacji napięcie a wejście BICO ma prąd.
Między wyjściem BICO i wejściem BICO wyliczany jest więc współczynnik p2002/ p2001.
p2002: zawiera wartość odniesienia dla prądu
p2001: zawiera wartość odniesienia dla napięcia
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru wejścia BICO (ujście sygnału).
Pomoc: Niepotrzebne.

F01512 BICO: Brak normalizacji

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)
Potwierdzenie: POWER ON
Przyczyna: Próbowano określić współczynnik przeliczeniowy dla nieistniejącej normalizacji .
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Jednostka (np. odpowiednio do SPEED), dla której próbowano określić współczynnik.
Pomoc: Utworzyć normalizację albo sprawdzić przekazywaną wartość.

F01513 (A) BICO: Połączenie pomiędzy DO z różną normalizacją

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna: Żądane połączenie BICO zostało utworzone. Jednak następuje przeliczenie między wyjściem BICO i wejściem BICO przy użyciu wartości odniesienia.
Wykonano połączenie między różnymi obiektami napędowymi i wyjście BICO ma inną jednostkę normalizacji niż wejście BICO lub przy jednakowej jednostce normalizacji, mają one różne wartości odniesienia.
Przykład 1:
Wyjście BICO z jednostką normalizacji napięcia, wejście BICO z jednostką normalizacji prądu, wyjście BICO i wejście BICO znajdują się na różnych obiektach napędowych. Między wyjściem BICO i wejściem BICO wyliczany jest więc współczynnik p2002/p2001.
p2002: zawiera wartość odniesienia dla prądu
p2001: zawiera wartość odniesienia dla napięcia
Przykład 2:
Wyjście BICO z jednostką normalizacji napięcia na obiekcie napędowym 1 (DO1), wejście BICO z jednostką normalizacji napięcia na obiekcie napędowym 2 (DO2). Wartości odniesienia dla napięcia (p2001) obu obiektów napędowych mają różne wartości. Pomiędzy wyjściem BICO i wejściem BICO jest wyliczany współczynnik p2001(DO1)/p2001(DO2).
p2001: zawiera wartość odniesienia dla napięcia obiektu napędowego 1, 2
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru wejścia BICO (ujście sygnału).
Pomoc: Niepotrzebne.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A01514 (F) BICO: Błąd przy zapisie podczas ponownego podłączania

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Podczas operacji ponownego podłączania (np. przy rozruchu lub ładowaniu, ale może wystąpić także przy normalnej pracy) nie można było zapisać parametru.
Przykład:
Przy zapisie na wejście DWord-BICO w drugim indeksie zachodzą na siebie obszary pamięci (np. p8861). Parametr jest wówczas kasowany do ustawienia fabrycznego.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru wejścia BICO (ujście sygnału).

Pomoc: Niepotrzebne.

F01515 (A) BICO: Zapis parametrów niedozwolony bo aktywny priorytet sterowania

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy zmianie liczby CDS lub przy kopiowaniu CDS, aktywny jest priorytet sterowania.

Pomoc: W razie potrzeby zwrócić priorytet sterowania i powtórzyć operację.

A01590 (F) Napęd: Upłynął okres konserwacji silnika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Osiągnięto okres konserwacji nastawiony dla tego silnika.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer zestawu danych silnika.

Pomoc: Przeprowadzić konserwację i na nowo ustawić odstęp czasu konserwacji.

F01600 SI P1: STOP A wyzwolony

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 1 wykryła błąd i wyzwoliła STOP A.
- Procedura wymuszonego sprawdzenia ścieżki wyłączającej Safety na procesorze 1 nie powiodła się.
- Reakcja następcza błędu F01611 (usterka w kanale kontrolnym).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0: Żądanie zatrzymania z procesora 2.
1005: Impulsy skasowane mimo, że nie wybrano STO i nie występuje wewnętrzny STOP A.
1010: Impulsy zwolnione mimo, że wybrane jest STO lub występuje wewnętrzny STOP A.
9999: Reakcja następcza błędu F01611.

Pomoc: - Wybrać i ponownie cofnąć wybór bezpiecznie wyłączonego momentu.
Do wartości błędu = 9999:
- Przeprowadzić diagnostykę dla występującego błędu F01611.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

F01611 SI P1: Usterka w kanale kontrolnym

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 1 wykryła błąd w krzyżowym porównywaniu danych między dwoma kanałami kontrolnymi i wyzwoliła STOP F.
Jako następstwo tego błędu wystawiany jest błąd F01600 (SI P1: STOP A wyzwolony).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0: Żądanie zatrzymania z procesora 2.
1 ... 999:
Numer krzyżowo porównywanej danej, która doprowadziła do tego błędu. Ten numer jest wyświetlany również w r9795.
2: SI zwolnienie funkcji bezpieczeństwa (p9601, p9801). Krzyżowe porównywanie danych wykonywane jest tylko dla obsługiwanych bitów.
3: SI przełączenie F-DI czas tolerancji (p9650, p9850).
8: SI adres PROFIsafe (p9610, p9810).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

9: SI czas odbijania dla STO (p9651, p9851).
1000: Upłynął timer kontrolny. W trakcie czasu ok. 5 x p9650 wystąpiło za dużo procesów łączeniowych na F-DI lub STO było za często wyzwalane przez PROFIsafe (również jako reakcja następcza).
1001, 1002: Błąd inicjalizacji timera zmian/timera kontrolnego.
2000: Różny status wyboru STO na obu kanałach kontrolnych.
2001: Różny sygnał zwrotny bezpiecznego skasowania impulsów na obu kanałach kontrolnych.
6000 ... 6999:
Błąd w sterowaniu PROFIsafe.
Przy tych wartościach błędu, odporne na błędy sygnały sterujące (failsafe values) są transferowane do funkcji bezpieczeństwa.
Znaczenie poszczególnych wartości komunikatu jest opisane w komunikacie Safety C01711.

Pomoc: Do wartości błędów opisanych pod "Przyczyna" 1 ... 999:
- Dana porównywana krzyżowo, która doprowadziła do STOP F.
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

Do wartości błędu = 1000:
- Sprawdzić oprzewodowanie F-DI (problemy ze stykiem).
- PROFIsafe: usunąć problemy ze stykiem/błędy na masterze PROFIBUS/kontrolerze PROFINET.

Do wartości błędu = 1001, 1002:
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

Do wartości błędu = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Sprawdzić czas tolerancji przełączania F-DI i ewentualnie zwiększyć wartość (p9650/p9850).
- Sprawdzić oprzewodowanie F-DI (problemy ze stykiem).
- Sprawdzić przyczyny wyboru STO w r9772. Przy aktywnych funkcjach SI Motion (p9501 = 1) wybór STO może nastąpić również przez te funkcje.

Do wartości błędu = 6000 ... 6999:
Patrz opis wartości komunikatu przy komunikacie Safety C01711.
Do wszystkich wartości błędu nieopisanych w "Przyczynie":
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Skontaktować się z Hotline
- Wymienić jednostkę sterującą.

Wskazówka:
F-DI: Failsafe Digital Input (bezpieczne wejście cyfrowe)
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

N01620 (F, A) SI P1: Bezpiecznie wyłączony moment aktywny

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Funkcja "Bezpiecznie wyłączony moment" (STO) na procesorze 1 została wybrana przez zacisk wejściowy i jest aktywna.
Wskazówka:
Ten komunikat nie prowadzi do żadnej reakcji stopu bezpieczeństwa.

Pomoc: Niepotrzebne.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

F01625 SI P1: Błąd znaku życia w danych Safety

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 1 wykryła błąd w znaku życia danych Safety i wyzwoliła STOP A.
- Błąd w komunikacji między procesorem 1 a procesorem 2 lub awaria komunikacji.
- Wystąpiło przekroczenie przedziału czasu wersji firmware jednostkia Safety.

Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Wybrać i ponownie cofnąć wybór bezpiecznie wyłączonego momentu.
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Sprawdzić czy występują dalsze błędy i w razie potrzeby przeprowadzić diagnostykę.
- Sprawdzić budowę szafy rozdzielczej i ułożenie przewodów pod względem zgodności z wytycznymi EMC.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01649 SI P1: Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: W wersji firmware jednostkiu Safety Integrated na procesorze 1 wystąpił błąd wewnętrzny.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Powtórzyć uruchomienie funkcji "Safety Integrated" i przeprowadzić POWER ON.
- Skontaktować się z Hotline.
- Wymienić jednostkę sterującą.

F01650 SI P1: Test odbiorczy wymagany

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 1 wymaga testu odbiorczego.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do kwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
130: Parametry Safety dla procesora 2 nie występują.
Wskazówka:
Ta wartość błędu jest wystawiana zawsze przy pierwszym uruchomieniu Safety Integrated.
1000: Suma kontrolna zadana i rzeczywista na procesorze 1 nie jest identyczna (rozruch).
- Co najmniej jedna dana ze sprawdzaną sumą kontrolną jest uszkodzona.
2000: Suma kontrolna zadana i rzeczywista na procesorze 1 nie jest identyczna (tryb uruchamiania).
- Zadana suma kontrolna na procesorze 1 wprowadzona nieprawidłowo (p9799 nierówny r9798).
2001: Suma kontrolna zadana i rzeczywista na procesorze 2 nie jest identyczna (tryb uruchamiania).
- Zadana suma kontrolna na procesorze 2 wprowadzona nieprawidłowo (p9899 nierówny r9898).
2002: Różne zwolnienie bezpiecznych funkcji pomiędzy procesorem 1 i procesorem 2 (p9601 nierówny p9801).
2003: Wymagany test odbiorczy z powodu zmiany parametru Safety.
2004: Wymagany test odbiorczy z powodu załadowania projektu ze zwolnionymi funkcjami Safety.
2005: Książka logów Safety stwierdziła, że zmieniła się funkcjonalna suma kontrolna Safety. Wymagany jest test odbiorczy.
2020: Błąd przy zapisie parametrów Safety dla procesora 2.
9999: Reakcja zastępcza innego błędu Safety, który wystąpił podczas rozruchu i wymaga testu odbiorczego.

Pomoc: Do wartości błędu = 130:
- Wykonać procedurę uruchomienia Safety.
Do wartości błędu = 1000:
- Ponownie wykonać procedurę uruchomienia Safety.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.
Do wartości błędu = 2000:
- Sprawdzić parametry Safety na procesorze 1 i dopasować zadaną sumę kontrolną (p9799).
Do wartości błędu = 2001:
- Sprawdzić parametry Safety na procesorze 2 i dopasować zadaną sumę kontrolną (p9899).
Do wartości błędu = 2002:
- Sprawdzić zwolnienie bezpiecznych funkcji na procesorze 1 i procesorze 2 (p9601 = p9801).
Do wartości błędu = 2003, 2004, 2005:
- Wykonać test odbiorczy i stworzyć protokół odbioru.
Błąd z wartością 2005 daje się pokwitować tylko wtedy, gdy nie jest wybrana funkcja "STO".
Do wartości błędu = 2020:
- Ponownie wykonać procedurę uruchomienia Safety.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.
Do wartości błędu = 9999:
- Przeprowadzić diagnostykę przy innym występującym błędzie Safety.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)
Patrz również: p9799, p9899

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01651 SI P1: Synchronizacja przedziałów czasu Safety nieudana

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Funkcja "Safety Integrated" wymaga synchronizacji kwantów czasu Safety pomiędzy procesorem 1 i procesorem 2. Ta synchronizacja się nie powiodła.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

F01653 SI P1: Błąd konfiguracji PROFIBUS

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Błąd konfiguracji PROFIBUS dla pracy funkcji kontrolnych Safety Integrated z nadrzędnym sterowaniem.
Wskazówka:
Przy zwolnionych funkcjach Safety błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
200: Nie skonfigurowano gniazda Safety dla odbioru danych od sterowania.
210, 220: Skonfigurowane gniazdo Safety dla odbioru danych od sterowania ma nieznany format.
230: Skonfigurowane gniazdo Safety dla odbioru danych od F-PLC ma nieprawidłową długość.
231: Skonfigurowane gniazdo Safety dla odbioru danych od F-PLC ma nieprawidłową długość.
250: W nadrzędnym sterowaniu F skonfigurowano slot PROFIsafe ale w napędzie PROFIsafe nie jest zwolnione.
300: Nie skonfigurowano gniazda Safety dla wysyłania danych do sterowania.
310, 320: Skonfigurowane gniazdo Safety dla wysyłania danych do sterowania ma nieznany format.
330: Skonfigurowane gniazdo Safety dla wysyłania danych do F-PLC ma nieprawidłową długość.
331: Skonfigurowane gniazdo Safety dla wysyłania danych do F-PLC ma nieprawidłową długość.

Pomoc: Generalnie obowiązuje:
- Sprawdzić konfigurację PROFIBUS slotu Safety po stronie mastera i w razie potrzeby skorygować.
- Zaktualizować firmware jednostki sterującej
Do wartości błędu = 250:
- Usunąć konfigurację PROFIsafe w nadrzędnym sterowaniu F lub zwolnić PROFIsafe w napędzie.
Do wartości błędu = 231, 331:
- Skonfigurować telegram PROFIsafe zgodny z parametryzacją w F-PLC.
Jeśli F-DI jest zwalniane przez PROFIsafe, obowiązuje: musi być skonfigurowany telegram PROFIsafe 900.
Jeśli F-DI nie jest zwalniane przez PROFIsafe, obowiązuje: musi być skonfigurowany telegram PROFIsafe 30.

F01655 SI P1: Zestrajanie funkcji kontrolnych

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wystąpił błąd przy zestrajaniu funkcji kontrolnych Safety Integrated procesora 1 i procesora 2. Nie można było określić wspólnego zestawu wspieranych funkcji kontrolnych SI.
- Błąd komunikacji pomiędzy procesorem 1 i procesorem 2 lub zanik komunikacji.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Sprawdzić budowę szafy rozdzielczej i ułożenie przewodów pod względem zgodności z wytycznymi EMC.

F01656 SI P1: Błąd parametru procesora 2

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wystąpił błąd przy dostępie do parametrów Safety Integrated dla procesora 2 w pamięci nieulotnej.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do kwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
129: Uszkodzone parametry Safety dla procesora 2.
131: Wewnętrzny błąd programowy.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

132: Błędy komunikacji podczas ściągania lub ładowania parametrów Safety.
255: Wewnętrzny błąd programowy jednostki sterującej.

Pomoc: - Na nowo uruchomić funkcje Safety.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.
Do wartości błędu = 129:
- Uaktywnić tryb uruchamiania Safety (p0010 = 95).
- Dopasować adres PROFIsafe (p9610).
- Rozpocząć funkcję kopiowania dla parametrów SI (p9700 = D0 hex).
- Potwierdzić zmianę danych (p9701 = DC hex).
- Zakończyć tryb uruchamiania Safety (p0010 = 0).
- Zapisać wszystkie parametry (p0971 = 1 lub "kopiowanie RAM do ROM").
- Wykonać POWER ON jednostki sterującej (wyłączyć/załączyć).
Do wartości błędu = 132:
- Sprawdzić budowę szafy rozdzielczej i ułożenie przewodów pod względem zgodności z wytycznymi EMC.

F01659 SI P1: Zlecenie zapisu dla parametru odrzucone

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Polecenie zapisu dla jednego lub kilku parametrów Safety Integrated na procesorze 1 zostało odrzucone.
Wskazówka:
Ten błąd nie prowadzi do żadnej reakcji stop Safety.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Hasło Safety Integrated nie jest ustawione.
2: Wybrano skasowanie parametrów napędu. Jednak parametry Safety Integrated nie zostały skasowane, ponieważ Safety Integrated jest akurat zwolnione.
3: Połączone wejście STO znajduje się w trybie symulacji.
10: Próbowano zwolnić funkcję STO, mimo że nie jest ona wspierana.
14: Próbowano zwolnić komunikację PROFIsafe, mimo że nie jest ona wspierana.
15: Próbowano zwolnić zintegrowane w napędzie kontrole ruchu, mimo że nie są one wspierane.
18: Próbowano zwolnić funkcję PROFIsafe dla funkcji podstawowych, mimo że nie jest ona wspierana.
20: Próbowano zwolnić zintegrowane w napędzie kontrole ruchu przez wejścia F-DI i jednocześnie STO przez zaciski, mimo że nie są one wspierane jednocześnie.
21: Próbowano zwolnić funkcje Safety Integrated, mimo że nie są one wspierane przez podłączony moduł mocy.
Patrz również: p0970, p3900, r9771, r9871

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
- Ustawić hasło Safety Integrated (p9761).
Do wartości błędu = 2:
- Zablokować Safety Integrated (p9501, p9601) lub skasować parametry Safety (p0970 = 5), wtedy skasować ponownie parametry napędu.
Do wartości błędu = 3:
- Zakończyć tryb symulacji dla wejścia cyfrowego (p0795).
Do wartości błędu = 10, 14, 15, 18, 20:
- Sprawdzić czy występują błędy w zestrajaniu funkcji Safety (F01655, F30655) i w razie potrzeby przeprowadzić diagnostykę dla występujących błędów.
- Zastosować jednostkę sterującą, która wspiera żądane funkcje.
Do wartości błędu = 21:
- Zastosować moduł mocy, który wspiera żądane funkcje.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)
Patrz również: p9601, p9761, p9801

F01660 SI P1: Funkcje bezpieczeństwa nie obsługiwane

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Moduł mocy nie wspiera funkcji bezpieczeństwa. Nie można uruchomić Safety Integrated.
Wskazówka:
Ten błąd nie prowadzi do żadnej reakcji stop Safety.

Pomoc: - Zastosować moduł mocy, który wspiera żądane funkcje bezpieczeństwa.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F01662 Błąd komunikacji wewnętrznej

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił błąd w komunikacji wewnątrzmodułowej.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F01663 SI P1: Kopiowanie parametrów SI odrzucone

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Jedna z następujących wartości jest zapisana w p9700 lub została wprowadzona offline: 87 lub 208.
Dlatego przy rozruchu próbowano skopiować parametry SI z procesora 1 do procesora 2. Jednak na procesorze 1 nie jest wybrana żadna funkcja bezpieczeństwa (p9501 = 0, p9601 = 0). Z tego powodu kopiowanie nie jest możliwe.
Wskazówka:
Ten błąd nie prowadzi do żadnej reakcji stop Safety.
Patrz również: p9700

Pomoc:
- Ustawić p9700 = 0.
- Sprawdzić p9501 i/lub p9601 i w razie potrzeby skorygować.
- Ponownie wystartować funkcję kopiowania przez wprowadzenie odpowiedniej wartości w p9700.

F01665 SI P1: System jest uszkodzony

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przed ostatnim rozruchem lub w trakcie aktualnego rozruchu w systemie rozpoznano błąd. Może być potrzebne przeprowadzenie ponownego rozruchu (reset).
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy dowolne):
- Błąd podczas aktualnego rozruchu/pracy.
800004 hex:
- Parametry p9500/p9300 są w określonych warunkach nierówne. Ponadto wyświetlany jest komunikat Safety C01711/C30711.
Dalsze wartości:
- Uszkodzenie przed ostatnim rozruchem systemu.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

Do wartości błędu = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy dowolne):
- Upewnić się, że jednostka sterująca jest połączona z modułem mocy.

Do wartości błędu = 800004 hex:
- Sprawdzić równość parametrów p9500/p9300.

A01669 (F, N) SI Motion: Niekorzystna kombinacja silnika i jednostki mocy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Użyta kombinacja silnika i jednostki mocy nie nadaje się do zastosowania bezpiecznych kontroli ruchu bez enkodera.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer zestawu danych silnika, który spowodował błąd.

Pomoc: Użyć odpowiedniej jednostki mocy o mniejszej mocy lub silnik o większej mocy.

A01698 (F) SI P1: Tryb uruchamiania aktywny

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wybrane jest uruchamianie funkcji "Safety Integrated".
Ten komunikat jest cofany po zakończeniu uruchamiania Safety.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wskazówka:
Ten komunikat nie prowadzi do reakcji Stop Safety.
Patrz również: p0010

Pomoc: Niepotrzebne.

A01699 (F) SI P1: Wymagany test ścieżek wyłączania

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Ustawiony w p9659 czas do procedury wymuszonego sprawdzania ścieżek wyłączania Safety został przekroczony.
Wymagany jest nowy test ścieżek wyłączania Safety.
Po następnym cofnięciu wyboru funkcji "STO" komunikat jest wyłączany a czas kontrolny cofany.
Wskazówka:
Ten komunikat nie prowadzi do żadnej reakcji stop Safety.
Patrz również: p9659

Pomoc: Cofnąć wybór STO i wybrać ponownie.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

A01900 (F) PROFIBUS: Błędny telegram konfiguracji

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Master PROFIBUS próbuje nawiązać połączenie przy użyciu nieprawidłowego telegramu konfiguracyjnego.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
2: Zbyt wiele słów danych PZD dla wyjścia lub wejścia. Liczba możliwych PZD jest podawana przez liczbę indeksów w r2050/p2051.
3: Nieparzysta liczba bajtów dla wejścia lub wyjścia.
501: Błąd parametru PROFIsafe (np. F_Dest).

Pomoc: Sprawdzić konfigurację magistrali po stronie mastera i slave.
Do wartości alarmu = 2:
Sprawdzić liczbę słów danych dla wyjścia i wejścia.
Do wartości alarmu = 501:
Sprawdzić ustawiony adres PROFIsafe (p9610).

F01910 (N, A) Magistrala polowa SS wartość zadana timeout

Reakcja: WYŁ3 (AUS3) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Odbiór wartości zadanych z interfejsu magistrali polowej został przerwany.
- Połączenie magistrali przerwane.
- Partner komunikacyjny wyłączony.
Przy PROFIBUS:
- Master PROFIBUS ustawiony w stan STOP.
Patrz również: p2040, p2047

Pomoc: Zapewnić połączenie magistrali i załączyć partnera komunikacji.
- W razie potrzeby dopasować p2040.
Przy PROFIBUS:
- Ustawić mastera PROFIBUS w stan RUN.
- Redundancja slave: przy pracy na Y-Link należy zapewnić, że w parametryzacji slave ustawione jest "DP alarm mode = DPV1".
Patrz również: p2040, p2047

A01920 (F) PROFIBUS: przerwanie połączenia cyklicznego

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Połączenie cykliczne do master PROFIBUS jest przerwane

Pomoc: Utworzyć połączenie PROFIBUS i uaktywnić master PROFIBUS z pracą cykliczną.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A01945 PROFIBUS: zakłócone połączenie do publikatora

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zakłócone połączenie do co najmniej jednego publikatora przy wymianie poprzecznej PROFIBUS.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja binarna):
Bit 0 = 1: Publikator z adresem w r2077[0], zakłócone połączenie.
...
Bit 15 = 1: Publikator z adresem w r2077[15], zakłócone połączenie.

Pomoc: Skontrolować przewody PROFIBUS.
Patrz również: r2077

F01946 (A) PROFIBUS: przerwane połączenie do publikatora

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Połączenie do co najmniej jednego nadawcy przy wymianie danych peer-to-peer PROFIBUS w pracy cyklicznej zostało przerwane
Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
Bit 0 = 1: Nadawca z adresem w r2077[0], połączenie przerwane.
...
Bit 15 = 1: Nadawca z adresem w r2077[15], połączenie przerwane.

Pomoc: - Sprawdzić przewody PROFIBUS.
- Sprawdzić stan publikatora z przerwanym połączeniem.
Patrz również: r2077

F01951 CU SYNC: synchronizacja taktu aplikacji nieudana

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wewnętrzna synchronizacja cykli aplikacji nie powiodła się.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware jednostki sterującej

A01953 CU SYNC: synchronizacja niezakończona

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Po załączeniu układu napędowego została rozpoczęta synchronizacja między cyklem bazowym i cyklem aplikacji ale nie została ona zakończona w trakcie wybranego czasu tolerancji.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

F02080 Trace: Parametryzacja skasowana z powodu przełączenia jednostek

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Parametryzacja Trace w urządzeniu napędowym została skasowana z powodu przełączenia jednostek lub zmiany parametrów odniesienia.

Pomoc: Od nowa wystartować Trace

A02150 OA: Aplikacja nieładowalna

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: System nie mógł załadować aplikacji OA.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.
Wskazówka:
OA: Open Architecture (otwarta architektura)

F02151 (A) OA: Wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy w aplikacji OA.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.
- Wymienić jednostkę sterującą.
Wskazówka:
OA: Open Architecture (otwarta architektura)

F02152 (A) OA: Niewystarczająca pamięć

Reakcja: WYŁ1 (AUS1)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Na tej jednostce sterującej skonfigurowano za dużo funkcji (np. za dużo napędów, modułów funkcyjnych, zestawów danych, aplikacji OA, bloków, itd.).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Zmienić konfigurację na tej jednostce sterującej (np. mniej napędów, modułów funkcyjnych, zestawów danych, aplikacji OA, bloków, itd.).
- Zastosować inną jednostkę sterującą.
Wskazówka:
OA: Open Architecture (otwarta architektura)

F03000 NVRAM błąd podczas akcji

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas wykonywania akcji p7770 = 1, 2 dla danych NVRAM wystąpił błąd.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
yyxx hex: yy = przyczyna błędu, xx = identyfikator aplikacji
yy = 1:
Akcja p7770 = 1 nie jest obsługiwana w tej wersji, jeśli dla odnośnego obiektu napędowego uaktywnione jest Drive Control Chart (DCC).
yy = 2:
Długość danych podanej aplikacji jest różna w NVRAM i w pliku zabezpieczenia danych.
yy = 3:
Suma kontrolna danych w p7774 jest błędna.
yy = 4:
Brak danych do wgrania.

Pomoc: Podjąć środki zaradcze odpowiednio do przyczyny błędu.
W razie potrzeby ponownie wystartować akcję.

F03001 NVRAM suma kontrolna błędna

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas przetwarzania nieulotnych danych (NVRAM) na jednostce sterującej wystąpił błąd sumy kontrolnej.
Odnośne dane NVRAM zostały usunięte.

Pomoc: Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F03505 (N, A) CU: Przerwanie przewodu wejścia analogowego

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Prąd wejścia analogowego spadł poniżej wartości progowej sparametryzowanej w p0761[0...3].
Ten błąd może wystąpić tylko wtedy, gdy jest ustawiony p0756[0...1] = 1 (2 ... 10 V z kontrolą) lub p0756[0...2] = 3 (4 ... 20 mA z kontrolą).
p0756[0]: wejście analogowe 0
p0756[1]: wejście analogowe 1
p0756[2]: wejście analogowe 2
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Miejsca jednostek, dziesiątek i setek podają numer (p0151) odnośnego komponentu.
Miejsce tysięcy podaje odnośne wejście analogowe: 0: wejście analogowe 0 (AI 0), 1: wejście analogowe 1 (AI 1), 2: wejście analogowe 2 (AI 2)

Pomoc: Połączenie ze źródłem sygnału sprawdzić na przerwanie.
Sprawdzić wysokość przyłożonego prądu, ewentualnie doprowadzony sygnał jest za słaby.
Prąd wejściowy zmierzony z wejścia analogowego można odczytać w r0752[x].

A03510 (F, N) CU: dane kalibracyjne niewiarygodne

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Podczas rozruchu dane kalibracyjne dla wejść analogowych są odczytywane i sprawdzane pod względem wiarygodności.
Co najmniej jedna dana kalibracyjna została rozpoznana jako nieważna.

Pomoc: - Wyłączyć/załączyć napięcie zasilania jednostki sterującej.
Przy powtórnym wystąpieniu wymienić moduł.
Zasadniczo dalsza praca jest możliwa.
Odnośny kanał analogowy prawdopodobnie nie osiąga deklarowanej dokładności.

A05000 (N) Jednostka mocy: Nadmierna temperatura radiatora falownika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Osiągnięto próg alarmu nadmiernej temperatury na radiatorze falownika. Reakcja jest ustawiana przez p0290.
Jeżeli temperatura radiatora zwiększy się o dalsze 5 K, wówczas wyzwalany jest błąd F30004.

Pomoc: Sprawdzić następujące::
- Czy temperatura otoczenia mieści się w zdefiniowanych wartościach granicznych?
- Czy warunki i cykl obciążenia są odpowiednio zaprojektowane?
- Czy nastąpiła awaria chłodzenia?

A05001 (N) Jednostka mocy: nadmierna temperatura warstwy zaporowej

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Osiągnięto próg alarmu dla nadmiernej temperatury półprzewodników mocy falownika.
Wskazówka:
- Reakcja jest ustawiana przez p0290.
- Gdy temperatura warstwy zaporowej podwyższy się o dodatkowe 15 K, wówczas wyzwalany jest błąd F30025.

Pomoc: Sprawdzić następujące::
- Czy temperatura otoczenia mieści się w zdefiniowanych wartościach granicznych?
- Czy warunki i cykl obciążenia są odpowiednio zaprojektowane?
- Czy nastąpiła awaria chłodzenia?
- Czy częstotliwość impulsów jest za wysoka?
Patrz również: r0037, p0290

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A05002 (N) Jednostka mocy: Nadmierna temperatura dopływu powietrza

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Dla modułów mocy typu chassis obowiązuje:
Osiągnięto próg alarmu dla nadmiernej temperatury powietrza dopływającego. W przypadku modułów mocy chłodzonych powietrzem próg wynosi 42 °C (histereza 2 K). Reakcja jest ustawiana przez p0290.
Jeżeli temperatura powietrza dopływającego wzrośnie o dalsze 13 K, wówczas wyzwalany jest błąd F30035.

Pomoc: Sprawdzić następujące::
- Czy temperatura otoczenia mieści się w zdefiniowanych wartościach granicznych?
- Czy nastąpiła awaria wentylatora. Sprawdzić kierunek obrotów.

A05004 (N) Jednostka mocy: nadmierna temperatura prostownika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Osiągnięto próg alarmu dla nadmiernej temperatury prostownika. Reakcja jest nastawiana przez p0290.
Jeżeli temperatura prostownika zwiększy się o dalsze 5 K, wówczas wyzwalany jest błąd F30037.

Pomoc: Sprawdzić następujące::
- Czy temperatura otoczenia mieści się w zdefiniowanych wartościach granicznych?
- Czy warunki i cykl obciążenia są odpowiednio zaprojektowane?
- Czy nastąpiła awaria wentylatora? Sprawdzić kierunek obrotów.
- Czy brak jest fazy zasilania?
- Czy jest uszkodzona gałąź prostownika wejściowego?

A05006 (N) Jednostka mocy: Nadmierna temperatura model cieplny

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Różnica temperatury między czipem i radiatorem chłodzącym przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną (tylko przy jednostkach mocy blocksize).
Zależnie od p0290 nastąpi odpowiednia reakcja na przeciążenie.
Patrz również: r0037

Pomoc: Niepotrzebne.
Alarm ten znika automatycznie po spadku poniżej wartości granicznej.
Wskazówka:
Jeśli alarm nie znika automatycznie i temperatura nadal wzrasta, to może to prowadzić do błędu F30024.
Patrz również: p0290

F06310 (A) Błędnie sparametryzowane napięcie przyłączeniowe (p0210)

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zmierzone napięcie obwodu DC leży po zakończonym ładowaniu wstępnym poza zakresem tolerancji: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
Błąd można pokwitować tylko przy wyłączonym napędzie.
Patrz również: p0210

Pomoc: - Sprawdzić sparametryzowane napięcie przyłączeniowe i ewentualnie zmienić (p0210).
- Skontrolować napięcie sieci.
Patrz również: p0210

A06921 (N) Rezystor hamowania asymetria fazowa

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Trzy rezystory czopera hamowania nie są symetryczne.

Pomoc: - Sprawdzić przewody zasilające rezystora.
- Zwiększyć p1364.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F06922	**Rezystor hamowania zanik fazy**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	NATYCHMIAST
Przyczyna:	Wykryto zanik fazy rezystora hamowania. Wartości błędu: 11 = Faza U 12 = Faza V 13 = Faza W
Pomoc:	Sprawdzić przewody zasilające rezystora hamowania.

F07011	**Napęd: nadmierna temperatura silnika**
Reakcja:	WYŁ2 (AUS2) (BRAK, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie:	NATYCHMIAST
Przyczyna:	KTY: Temperatura silnika przekroczyła próg błędu (p0605). Następuje reakcja sparametryzowana w p0610. PTC lub bimetaliczny styk NC: Został przekroczony próg wyzwalania 1650 Ohm lub styk NC się otworzył. Następuje reakcja sparametryzowana w p0610. Możliwe przyczyny: - Silnik jest przeciążony. - Temperatura otoczenia silnika za wysoka. - Przerwanie przewodu lub czujnik niepodłączony. Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna): Patrz również: p0604, p0605, p0610
Pomoc:	- Zmniejszyć obciążenie silnika. - Sprawdzić temperaturę otoczenia i przewietrzanie silnika. - Sprawdzić oprzewodowanie i przyłącze PTC lub bimetalu. Patrz również: p0604, p0605

A07012 (N)	**Napęd: model I2t silnika przegrzanie**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	BRAK
Przyczyna:	Na podstawie modelu cieplnego I2t silnika (dla silników synchronicznych) stwierdzono przekroczenie progu alarmu temperatury. Patrz również: r0034, p0605, p0611
Pomoc:	- Sprawdzić obciążenie silnika i w razie potrzeby zredukować. - Sprawdzić temperaturę otoczenia silnika. - Sprawdzić cieplną stałą czasową p0611. - Sprawdzić próg błędu nadmiernej temperatury p0605 (= próg alarmu dla modelu I2t silnika).

A07015	**Napęd: Alarm czujnika temperatury silnika**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	BRAK
Przyczyna:	Przy ewaluacji czujnika temperatury ustawionego w p0601 został wykryty błąd. Z błędem uruchamiany jest timer. Jeśli po upływie tego czasu błąd występuje nadal, to wystawiany jest błąd F07016, jednak najwcześniej 0.2 s po alarmie A07015. Możliwe przyczyny: - Przerwanie przewodu lub czujnik niepodłączony (KTY: R > 2120 Ohm). - Zmierzona rezystancja za niska (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Pomoc:	- Sprawdzić czujnik na prawidłowe przyłączenie. - Sprawdzić parametryzowanie (p0601). Patrz również: r0035, p0601

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07016 Napęd: Błąd czujnika temperatury silnika

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, STOP2, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy ewaluacji czujnika temperatury ustawionego w p0601 został wykryty błąd.
Możliwe przyczyny:
- Przerwanie przewodu lub czujnik niepodłączony (KTY: R > 2120 Ohm).
- Zmierzona rezystancja za niska (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Wskazówka:
Przy występującym alarmie A07015 uruchamiany jest timer. Jeśli po upływie tego czasu błąd występuje nadal, to wystawiany jest błąd F07016, jednak najwcześniej 0.2 s po alarmie A07015.

Pomoc: - Sprawdzić czujnik na prawidłowe przyłączenie.
- Sprawdzić parametryzowanie (p0601).
Patrz również: r0035, p0601

F07080 Napęd: błędne parametry regulacji

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Parametry regulacji są błędnie sparametryzowane (np. p0356 = L_rozproszenia = 0).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Wartość błędu zawiera odnośny numer parametru.
Następujące numery parametrów występują jako wartości błędu tylko przy napędach wektorowych:
p0310, przy silnikach synchronicznych: p0341, p0344, p0350, p0357
Następujące numery parametrów nie występują jako wartości błędów przy silnikach synchronicznych:
p0354, p0358, p0360
Patrz również: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0640, p1082, p1300

Pomoc: Zmienić parametr, który jest wyświetlany w wartości błędu (r0949) (np. p0640 = granica prądu > 0).
Patrz również: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0640, p1082

F07082 Makropolecenie: wykonanie niemożliwe

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Makro nie może być wykonane.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
ccccbbaa hex:
cccc = tymczasowy numer parametru, bb = informacja dodatkowa, aa = przyczyna błędu
Przyczyny błędu przy samym parametrze wyzwalającym:
19: Wywołany plik jest dla parametru wyzwalacza nieważny.
20: Wywołany plik jest dla parametru 15 nieważny.
21: Wywołany plik jest dla parametru 700 nieważny.
22: Wywołany plik jest dla parametru 1000 nieważny.
23: Wywołany plik jest dla parametru 1500 nieważny.
24: Zły typ danych TAG (np. indeks, numer lub bit nie jest U16).
Przyczyny błędu przy parametrach do ustawienia:
25: ErrorLevel ma niezdefiniowaną wartość.
26: Mode ma niezdefiniowaną wartość.
27: W Tag Value podano wartość jako ciąg, która nie jest "DEFAULT".
31: Podany typ obiektu napędowego jest nieznany.
32: Dla określonego numeru obiektu napędowego nie można było znaleźć urządzenia.
34: Parametr wyzwalający był powtarzalnie wywoływany.
35: Zapis parametru przez makro jest niedozwolony.
36: Kontrola opisu parametru nie powiodła się, parametr tylko do odczytu, nie występuje, zły typ danych, zły zakres wartości lub przyporządkowanie.
37: Nie dało się określić parametru źródłowego dla połączenia BICO.
38: Ustawiono indeks dla parametru nieindeksowanego (lub zależnego od CDS).
39: Nie ustawiono indeksu dla parametru indeksowanego.
41: BitOperation jest dopuszczalne tylko dla parametru z formatem DISPLAY_BIN.
42: Dla BitOperation ustawiono wartości nierówne 0 lub 1.
43: Nie powiódł się odczyt przez BitOperation dla parametrów, które miały być zmienione.
51: Ustawienie fabryczne dla DEVICE może być wykonane tylko na DEVICE.
61: Nie powiodło się ustawienie wartości.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Sprawdzić odnośny parametr.
- Sprawdzić plik makropolecenia i połączenie sprzęgające BICO.
Patrz również: p0015, p0700, p1000

F07083 Makropolecenie: pliku ACX nie znaleziono

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Nie można było znaleźć pliku ACX (makro) w odpowiednim katalogu.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru, przy użyciu którego zostało rozpoczęte wykonywanie.
Patrz również: p0015, p0700, p1000

Pomoc: - Sprawdzić czy plik jest zapisany w odpowiednim katalogu na karcie pamięci.

F07084 Makropolecenie: warunek dla WaitUntil nie jest spełniony

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Ustawiony w makrze warunek oczekiwania nie został spełniony w określonej liczbie prób.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru, dla którego został nastawiony warunek.

Pomoc: Sprawdzić i skorygować warunek dla pętli WaitUntil

F07086 Przełączenie jednostek: Naruszenie granic parametrów przez zmianę wartości odniesienia

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Parametr referencyjny został zmieniony w systemie. Doprowadziło to do tego, że przy odnośnych parametrach nie można było zapisać ustawionej wartości w notacji względnej (przyczyna: np. naruszenie statycznej lub aplikacyjnej granicy minimalnej/maksymalnej). Wartości parametru zostały ustawione odpowiednio do wcześniejszej granicy minimalnej/maksymalnej lub na ustawienie fabryczne.
Wartość błędu (r0949, parametr):
Parametr diagnostyczny do wyświetlenia parametrów, które nie mogły być obliczone na nowo.
Patrz również: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Pomoc: Sprawdzić dopasowaną wartość parametru i w razie potrzeby skorygować.

F07088 Przełączenie jednostek: Uszkodzenie granicy parametru przez przełączenie jednostek

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zostało wywołane przełączenie jednostek.
Możliwymi przyczynami dla naruszenia granicy parametru są:
- Przy zaokrąglaniu parametru odpowiednio do jego pozycji po przecinku została naruszona statyczna granica minimalna lub maksymalna.
- Niedokładności przy typie danych "FloatingPoint".
W tych przypadkach, jeśli zostanie naruszona granica minimalna, wartość parametru jest zaokrąglana w górę, a gdy zostanie naruszona granica maksymalna, wartość parametru jest zaokrąglana w dół.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Parametr diagnostyczny do wyświetlenia wszystkich parametrów, których wartość trzeba było dopasować.
Patrz również: p0100, p0505, p0595

Pomoc: Sprawdzić dopasowane wartości parametru i w razie potrzeby skorygować.

A07089 Przełączenie jednostek: Aktywacja modułu funkcyjnego jest zablokowana, bo przełączono jednostki

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Próbowano uaktywnić moduł funkcyjny. Nie jest to dozwolone, gdy jednostki zostały już przełączone.
Patrz również: p0100, p0505

Pomoc: Przywrócić przełączenie(a) jednostek do ustawienia fabrycznego.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A07200 Napęd: występuje rozkaz ZAŁ priorytetu sterowania

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Występuje rozkaz ZAŁ/WYŁ1 (brak sygnału 0).
Rozkaz oddziaływuje albo przez wejście binektorowe p0840 (aktualny CDS), albo słowo sterowania bit 0 przez priorytet sterowania.

Pomoc: Przełączyć sygnał przez wejście binektorowe p0840 (aktualny CDS) lub słowo sterowania bit 0 przez priorytet obsługi na 0.

F07220 (N, A) Napęd: brak sterowania przez PLC

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, STOP2, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Brak sygnału "sterowanie przez PLC" podczas pracy.
- Złe połączenie wejścia binektorowego dla "sterowania przez PLC" (p0854).
- Nadrzędne sterowanie cofnęło sygnał "sterowanie przez PLC".
- Transfer danych przez magistralę polową (master/napęd) został przerwany.

Pomoc: - Sprawdzić połączenie wejścia binektorowego dla "sterowania przez PLC" (p0854).
- Sprawdzić i ewentualnie załączyć sygnał "sterowania przez PLC".
- Sprawdzić transfer danych przez magistralę polową (master/napęd).
Wskazówka:
Jeśli po cofnięciu "sterowania przez PLC" napęd dalej powinien pracować, to reakcja stop powinna być sparametryzowana na BRAK lub typ komunikatu powinien być sparametryzowany na alarm.

F07320 Napęd: automatyczny ponowny rozruch został anulowany

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: - Podana liczba prób ponownego załączenia (p1211) została wyczerpana, ponieważ w trakcie czasu kontrolnego (p1213) nie można było pokwitować błędów. Liczba prób ponownego załączenia (p1211) jest zmniejszana przy każdej próbie ponownego załączenia.
- Nie występuje aktywny rozkaz ZAŁ.
- Upłynął czas kontrolny jednostki mocy.
- Przy opuszczaniu uruchamiania lub na koniec identyfikacji silnika albo optymalizacji regulatora prędkości, nie następuje automatyczne ponowne załączenie.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Zwiększyć liczbę prób ponownego załączenia (p1211).
- Wydłużyć czas oczekiwania p1212 i/lub czas kontrolny w p1213.
- Podać rozkaz ZAŁ (p0840).
- Skrócić czas opóźnienia dla skasowania licznika startów p1213[1], tak żeby w przedziale czasu rejestrowanych było mniej błędów.

A07321 Napęd: jest aktywny automatyczny ponowny rozruch

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Automatyka ponownego załączenia (APZ) jest aktywna. Przy powrocie zasilania i/lub usunięciu przyczyn dla występujących błędów napęd zostanie automatycznie załączony ponownie. Impulsy zostaną zwolnione i silnik zacznie się obracać.
Przy p1210 = 26 alarm jest wyświetlany po powrocie zasilania również wtedy, gdy nie występuje żaden błąd i nie ma rozkazu ZAŁ. Ponowne załączenie następuje przez opóźnione ustawienie rozkazu ZAŁ.

Pomoc: - W razie potrzeby zablokować automatykę ponownego załączenia (p1210 = 0).
- Proces automatycznego ponownego załączenia może być przerwany bezpośrednio przez zdjęcie rozkazu załączenia (BI: p0840).
- Przy p1210 = 26: przez zdjęcie rozkazów sterujących WYŁ2 / WYŁ3.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07330	**Lotny start: Za mały zmierzony prąd szukania**
Reakcja:	WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))
Potwierdzenie:	NATYCHMIAST
Przyczyna:	Podczas chwytania nastąpiło stwierdzenie, że uzyskany prąd szukania jest za mały. Możliwe, że silnik nie jest przyłączony.
Pomoc:	Sprawdzić przewody przyłączeniowe silnika.

F07331	**Lotny start: funkcja nie wspierana**
Reakcja:	WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))
Potwierdzenie:	NATYCHMIAST
Przyczyna:	Włączenie do obracającego się silnika jest niemożliwe. Funkcja "lotny start" nie jest obsługiwana w następujących przypadkach: Permanentnie wzbudzony silnik synchroniczny (PEM): Praca z charakterystyką U/f i bezczujnikowa regulacja wektorowa.
Pomoc:	Uaktywnić funkcję "lotny start" (p1200 = 0).

A07400 (N)	**Napęd: regulator maksimum napięcia obwodu DC aktywny**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	BRAK
Przyczyna:	Regulator napięcia obwodu DC został uaktywniony przez przekroczenie górnego progu włączenia (r1242, r1282). Czasy powrotu są automatycznie zwiększane, aby utrzymać napięcie obwodu DC (r0070) w ramach dopuszczalnych granic. Powstaje odchylenie regulacji między zadaną i rzeczywistą prędkością obrotową. Dlatego przy odłączeniu regulatora napięcia obwodu DC wyjście generatora funkcji jest ustawiane na wartość rzeczywistą prędkości obrotowej. Patrz również: r0056, p1240, p1280
Pomoc:	W przypadku gdy ingerencja regulatora jest niepożądana: - Wydłużyć czasy hamowania. - Wyłączyć regulator Udc_max (p1240 = 0, przy sterowaniu wektorowym, p1280 = 0 przy sterowaniu U/f). Jeśli czasy hamowania nie powinny być zmieniane: - Zastosować czoper hamowania lub jednostkę zasilającą ze zwrotem energii do sieci.

A07401 (N)	**Napęd: Regulator maksymalnego napięcia obwodu DC wyłączony**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	BRAK
Przyczyna:	Regulator Udc_max nie może utrzymać napięcia obwodu DC (r0070) poniżej wartości granicznej (r1242, r1282) i dlatego został wyłączony. - Napięcie sieci jest trwale wyższe niż określono dla jednostki mocy. - Silnik znajduje się trwale w trybie pracy generatorowej w wyniku obciążenia, które napędza silnik.
Pomoc:	- Sprawdzić czy napięcie wejściowe leży w dopuszczalnym zakresie. - Sprawdzić czy cykl obciążenia i granice obciążenia leżą w dopuszczalnych granicach.

A07402 (N)	**Napęd: Regulator minimum napięcia obwodu DC aktywny**
Reakcja:	BRAK
Potwierdzenie:	BRAK
Przyczyna:	Regulator napięcia obwodu DC został aktywowany przez zejście poniżej dolnego progu załączenia (r1246, r1286). Energia kinetyczna silnika jest wykorzystywana do buforowania obwodu DC. Powoduje to zwalnianie napędu. Patrz również: r0056, p1240, p1280
Pomoc:	Alarm znika po powrocie napięcia w sieci zasilającej

F07405 (N, A)	**Napęd: buforowanie kinetyczne, spadek poniżej minimalnej prędkości obrotowej**
Reakcja:	WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie:	NATYCHMIAST
Przyczyna:	Podczas buforowania kinetycznego nastąpił spadek poniżej minimalnej prędkości obrotowej (p1257 lub p1297 przy napędach wektorowych ze sterowaniem U/f), bez powrotu zasilania sieciowego.
Pomoc:	Sprawdzić próg prędkości obrotowej (p1257, p1297) dla regulatora Udc_min (Buforowanie kinetyczne). Patrz również: p1257

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07406 (N, A) Napęd: buforowanie kinetyczne, przekroczony maksymalny czas trwania

Reakcja: WYŁ3 (AUS3) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Maksymalny czas buforowania (p1255 lub p1295 przy napędach wektorowych ze sterowaniem U/f) został przekroczony, bez powrotu zasilania sieciowego.

Pomoc: Sprawdzić próg czasowy (p1255, p1295) dla regulatora Udc (Buforowanie kinetyczne).
Patrz również: p1255

A07409 Napęd: sterowanie U/f, aktywny regulator ograniczenia prądu

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Regulator ograniczenia prądu sterowania U/f został uaktywniony w wyniku przekroczenia granicy prądu.

Pomoc: Alarm znika automatycznie po zastosowaniu następujących środków:
- Zwiększenie granicy prądu (p0640)
- Redukcja obciążenia
- Wydłużenie rampy przyspieszania dla wartości zadanej prędkości.

F07410 Napęd: ograniczone wyjście regulatora prądu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Warunek "I_rzecz = 0 i Uq_zad_1 dłużej niż 16 ms na ograniczeniu" jest spełniony i może mieć następujące przyczyny:
- Silnik nie przyłączony albo zestyki stycznika silnika rozwarte.
- Dane silnika i układ połączeń silnika (gwiazda/trójkąt) nie pasują do siebie.
- Brak napięcia obwodu DC.
- Uszkodzona jednostka mocy.
- Funkcja "lotny start" nie jest aktywowana.

Pomoc:
- Podłączyć silnik albo sprawdzić stycznik silnika.
- Sprawdzić parametryzację silnika i rodzaj połączenia (gwiazda / trójkąt).
- Sprawdzić napięcie obwodu DC (r0070).
- Sprawdzić jednostkę mocy.
- Uaktywnić funkcję "Lotny start" (p1200).

F07426 (A) Regulator technologiczny wartość rzeczywista ograniczona

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wartość rzeczywista dla regulatora technologicznego, połączona przez wejście konektrowe p2264, osiągnęła ograniczenie.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna)
1: Górna granica osiągnięta.
2: Dolna granica osiągnięta.

Pomoc:
- Dopasować granice do poziomu sygnału (p2267, p2268).
- Sprawdzić skalowanie wartości rzeczywistej (p2264).
Patrz również: p2264, p2267, p2268

F07435 (N) Napęd: ustawić generator funkcji ramp przy bezczujnikowym sterowaniu wektorowym

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas pracy z bezczujnikową regulacją wektorową (r1407.1) generator funkcji rozruchowej został zatrzymany (p1141). Wewnętrzny rozkaz ustawienia wyjścia generatora funkcji rozruchowej doprowadził do zamrożenia ustawionej zadanej prędkości obrotowej.

Pomoc:
- Deaktywować rozkaz zatrzymania generatora funkcji rozruchowej (p1141).
- Zamaskować błąd (p2101, p2119). Jest to konieczne, gdy generator funkcji rozruchowej jest zatrzymywany przez ruch impulsowy, przy równoczesnej blokadzie wartości zadanej prędkości obrotowej (r0898.6).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07439 Napęd: wyższa dynamika regulatora prądu niemożliwa

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wybrana jest funkcja "Dynamika regulatora prądu wyżej" (p1810.11 = 1), lecz nie jest ona wspierana przez jednostkę mocy (r0192.27 = 0) lub technikę bezpieczeństwa bez enkodera (9506 = 1).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1:
- Oprogramowanie jednostki mocy booksize jest nieaktualne.
- Użyto jednostki mocy blocksize lub S120 combi.
2:
- Używany jest enkoder sinus-cosinus z techniką bezpieczeństwa bez enkodera.

Pomoc: Ogólnie:
- Cofnąć wybór funkcji "Dynamika regulatora prądu wyżej" (p1810.11 = 0) i w razie potrzeby na nowo ustawić regulator prądu, prędkości i położenia lub obliczyć (p0340 = 4).
Do wartości błędu = 1:
- W razie potrzeby podwyższyć wersję firmware jednostki mocy booksize do nowszej wersji (wersja >= 4.4).
- Użyć jednostki mocy booksize (wersja >= 4.4).
Do wartości błędu = 2:
- Technikę bezpieczeństwa bez enkodera (9506 = 1) przeparametryzować na technikę bezpieczeństwa z enkoderem (p9506 = 0).

A07530 Napęd: nie ma zestawu danych napędu DDS

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wybrany zestaw danych napędu nie występuje. Zestaw danych napędu nie został przełączony.
Patrz również: p0180

Pomoc: - Wybrać istniejący zestaw danych napędu.
- Utworzyć dodatkowe zestawy danych napędu.

A07531 Napęd: zestaw danych rozkazowych CDS nie istnieje

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wybrany zestaw danych rozkazowych nie istnieje (p0836 > p0170). Przełączenie zestawu danych rozkazowych nie zostanie wykonane.
Patrz również: p0810, r0836

Pomoc: - Wybrać istniejący zestaw danych rozkazowych.
- Utworzyć dodatkowe zestawy danych rozkazowych.

F07800 Napęd: Nie ma żadnej jednostki mocy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Odczyt parametrów jednostki mocy jest niemożliwy lub w jednostce mocy nie ma zapamiętanych parametrów.
Przerwane lub uszkodzone połączenie od jednostki sterującej do jednostki mocy.
Wskazówka:
Błąd ten występuje wtedy, gdy w programie uruchomieniowym zostanie wybrana zła topologia i następnie parametryzacja ta zostanie załadowana do jednostki sterującej.

Pomoc: - Podłączyć przewód danych do jednostki mocy i od nowa załączyć jednostkę sterującą (POWER ON).
- Sprawdzić lub wymienić CU.
- Sprawdzić przewód między CU i jednostką mocy.
- Po poprawieniu topologii przeprowadzić na nowo ładowanie parametrów przy użyciu programu uruchomieniowego.

F07801 Napęd: nadmierny prąd silnika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Został przekroczony dopuszczalny prąd graniczny silnika.
- Ustawiono za małą skuteczną granicę prądu.
- Regulator prądu nie został prawidłowo ustawiony.
- Prac U/f: za krótka ustawiona rampa przyspieszania lub za duże obciążenie.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

- Praca U/f: zwarcie w przewodzie silnika albo zwarcie doziemne.
- Praca U/f: prąd silnika nie pasuje do prądu jednostki mocy.
- Załączenie przy obracającym się silniku funkcji "lotny start" (p1200).

Wskazówka:
Prąd graniczny = 2 x minimum(p0640, 4 x p0305 x p0306) >= 2 x p0305 x p0306

Pomoc:
- Sprawdzić ograniczenie prądu (p0640), regulator prądu (p1715, p1717).
- Sterowanie U/f: sprawdzić regulator ograniczenia prądu (p1340 ... p1346).
- Wydłużyć rampę przyspieszania (p1120) lub zmniejszyć obciążenie.
- Sprawdzić silnik i przewody silnikowe pod względem zwarcia lub doziemienia.
- Sprawdzić połączenie silnika gwiazda-trójkąt i parametryzację tabliczki znamionowej.
- Sprawdzić kombinację jednostki mocy i silnika.
- Wybrać funkcję lotnego startu (p1200), jeśli załączanie następuje przy wirującym silniku.

F07802 Napęd: Brak gotowości zasilania lub jednostki mocy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zasilanie albo napęd po wewnętrznym poleceniu załączenia nie sygnalizuje zwrotnie gotowości.
- Za krótki czas nadzoru.
- Brak napięcia obwodu DC.
- Uszkodzone przynależne zasilanie albo napęd sygnalizowanego komponentu.
- Nieprawidłowo ustawione napięcie przyłączeniowe.

Pomoc:
- Upewnić się czy jest napięcie w obwodzie DC. Sprawdzić oszynowanie obwodu DC. Zwolnić zasilanie.
- Wymienić przynależne zasilanie lub napęd zgłaszającego komponentu.
- Sprawdzić ustawienie napięcia przyłączeniowego (p0210).

A07805 (N) Napęd: Przeciążenie I2t jednostki mocy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Przekroczony próg alarmu dla przeciążenia I2t (p0294) jednostki mocy
Następuje reakcja sparametryzowana w p0290.
Patrz również: p0290

Pomoc:
- Zmniejszyć obciążenie ciągłe.
- Dopasować cykl obciążenia.
- Sprawdzić prądy znamionowe silnika i jednostki mocy.

F07806 Napęd: Generatorowa granica mocy przekroczona (F3E)

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (IASC/HAMOWANIEDC)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: W przypadku modułów mocy Blocksize typ PM250 i PM260 została przekroczona generatorowa moc znamionowa r0206[2] przez więcej niż 10 s.
Patrz również: r0206, p1531

Pomoc:
- Wydłużyć rampę hamowania.
- Zmniejszyć obciążenie napędzające.
- Zastosować jednostkę mocy o większej zdolności zwrotu energii.
- W przypadku sterowania wektorowego można na tyle zmniejszyć generatorową granicę mocy w p1531, że błąd nie będzie już wyzwalany.

F07807 Napęd: zwarcie wykryte

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Na zaciskach wyjściowych przekształtnika po stronie silnika zostało wykryte zwarcie międzyfazowe.
Wskazówka:
Również zamiana przewodów sieciowych i silnikowych wykrywana jest jako zwarcie po stronie silnika.

Pomoc:
- Sprawdzić przyłącze przekształtnika po stronie silnika pod względem występowania zwarcia międzyfazowego.
- Wykluczyć zamianę przewodów sieciowych i silnikowych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07808 (A) Moduł tłumienia HF: tłumienie niegotowe

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna:
Pomoc:

F07810 Napęd: EEPROM jednostki mocy bez danych znamionowych

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna: W EEPROM jednostki mocy nie ma zapisanych danych znamionowych.
Patrz również: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209
Pomoc: Wymienić jednostkę mocy lub skontaktować się z Hotline.

A07850 (F) Alarm zewnętrzny 1

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: Sygnał BICO dla "alarm zewnętrzny 1" został wyzwolony.
Spełniony jest warunek dla tego alarmu zewnętrznego.
Patrz również: p2112
Pomoc: Usunąć przyczynę tego alarmu.

A07851 (F) Alarm zewnętrzny 2

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: Sygnał BICO dla "alarm zewnętrzny 2" został wyzwolony.
Spełniony jest warunek dla tego alarmu zewnętrznego.
Pomoc: Usunąć przyczynę tego alarmu.

A07852 (F) Alarm zewnętrzny 3

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: Sygnał BICO dla "alarm zewnętrzny 3" został wyzwolony.
Spełniony jest warunek dla tego alarmu zewnętrznego.
Pomoc: Usunąć przyczynę tego alarmu.

F07860 (A) Błąd zewnętrzny 1

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)
Przyczyna: Sygnał BICO dla "błąd zewnętrzny 1" został wyzwolony.
Patrz również: p2106
Pomoc: Usunąć przyczynę tego błędu.

F07861 (A) Błąd zewnętrzny 2

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)
Przyczyna: Sygnał BICO dla "błąd zewnętrzny 2" został wyzwolony.
Pomoc: Usunąć przyczynę tego błędu.

F07862 (A) Błąd zewnętrzny 3

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))
Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)
Przyczyna: Sygnał BICO dla "błąd zewnętrzny 3" został wyzwolony.
Pomoc: Usunąć przyczynę tego błędu.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07900 (N, A) Napęd: Silnik zablokowany

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Silnik pracuje dłuższy czas przy niskiej prędkości obrotowej na granicy momentu obrotowego i poniżej ustawionego progu prędkości obrotowej.
Komunikat ten może być wyzwolony również, gdy oscyluje wartość rzeczywista prędkości i wyjście regulatora prędkości powtarzalnie dochodzi do swojej granicy.
Możliwe też, że kontrola cieplna jednostki mocy zmniejsza granicę prądu (patrz p0290) i silnik przez to zwalnia.

Pomoc: - Sprawdzić czy silnik może się swobodnie obracać.
- Sprawdzić granicę momentu obrotowego: przy dodatnim kierunku obrotów r1538, przy ujemnym kierunku obrotów r1539.

F07901 Napęd: przekroczone obroty silnika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (IASC/HAMOWANIEDC)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Maksymalna dopuszczalna prędkość obrotowa została przekroczona dodatnio lub ujemnie.
Maksymalna dopuszczalna dodatnia prędkość obrotowa jest tworzona następująco: Minimum (p1082)
Maksymalna dopuszczalna ujemna prędkość obrotowa jest tworzona następująco: Maximum (-p1082)

Pomoc: Przy dodatnim kierunku obrotów obowiązuje:
- Sprawdzić r1084 i w razie potrzeby skorygować p1082.
Przy ujemnym kierunku obrotów obowiązuje:
- Sprawdzić r1087 i w razie potrzeby skorygować p1082.
Aktywować wysterowanie wstępne regulatora ograniczenia prędkości obrotowej (Bit 7 = 1).
Zwiększyć histerezę dla komunikatu dla nadmiernej prędkości. Ta górna granica jest zależna od maksymalnej prędkości obrotowej silnika p0322 i maksymalnej prędkości obrotowej p1082 kanału wartości zadanej.

F07902 (N, A) Napęd: nastąpił utyk silnika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy napędzie wektorowym wykryto, że silnik utknął przez czas dłuższy niż ustawiono.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Zarezerwowane.
2: Detekcja utyku przez r1408.12 (p1745).

Pomoc: Zasadniczo powinno być zapewnione, że wykonana została zarówno identyfikacja danych silnika, jak i pomiar obrotowy (patrz p1900, r3925).
- Sprawdzić czy napęd utyka pod obciążeniem wyłącznie w trybie pracy sterowanej, lub gdy wartość zadana prędkości wynosi zero. Jeśli tak, zwiększyć wartość zadaną prądu przy użyciu p1610.
- Jeśli czas magnesowania silnika (p0346) został znacznie skrócony i napęd utyka przy załączeniu i natychmiastowym ruszeniu, należy ponownie wydłużyć p0346.
- Sprawdzić granice prądu (p0640, r0067, r0289). Przy zbyt niskich granicach prądu silnik może nie zostać namagnesowany.
- Sprawdzić czy przewody silnika są odłączone (patrz A07929).
Jeśli nie występuje żaden błąd, to można zwiększyć tolerancję błędu (p1745).

A07910 (N) Napęd: nadmierna temperatura silnika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: KTY lub brak czujnika:
Zmierzona temperatura silnika lub temperatura termicznego modelu silnika przekroczyła próg alarmu (p0604).
Następuje reakcja sparametryzowana w p0610.
PTC lub zestyk rozwierny:
Próg wyzwalania 1650 Ohm został przekroczony albo rozwarty zestyk rozwierny.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
11: Brak redukcji prądu wyjściowego.
12: Redukcja prądu wyjściowego jest aktywna.
Patrz również: p0604, p0610

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić temperaturę otoczenia silnika.
- Sprawdzić KTY84.
- Sprawdzić nadmierne temperatury modelu cieplnego silnika.

A07927 Hamowanie DC aktywne

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Silnik jest hamowany prądem DC. Hamowanie DC jest aktywne.
1)
Komunikat z reakcją DCBRK jest aktywny. Silnik jest hamowany prądem hamowania ustawionym w p1232 przez okres ustawiony w p1233. Jeśli nastąpi zejście poniżej progu postoju, to proces hamowania jest przerywany przed czasem.
2)
Hamowanie DC zostało aktywowane na wejściu binektorowym p1230 przy ustawionym hamowaniu DC (p1230 = 4). Prąd hamowania DC p1232 jest wstrzykiwany tak długo, aż wejście binektorowe stanie się nieaktywne.

Pomoc: Niepotrzebne.
Alarm znika automatycznie po wykonanym hamowaniu DC.

A07929 (F) Napęd: Nie rozpoznano silnika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wartość bezwzględna prądu jest po zwolnieniu impulsów falownika tak niska, że nie można wykryć silnika.
Wskazówka:
Przy sterowaniu wektorowym i silniku asynchronicznym po tym alarmie następuje błąd F07902.

Pomoc: - Sprawdzić przewody silnikowe.
- Sprawdzić forsowanie napięcia przy sterowaniu U/f (p1310).
- Przeprowadzić pomiar postojowy do ustawienia rezystancji stojana (p0350).

F07935 (N) Napęd: hamulec trzymający silnika rozpoznany

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Rozpoznano hamulec trzymający silnika przy nie skonfigurowanym sterowaniu hamulca (p1215 = 0).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0:
Konfiguracja sterowania hamulca została ustawiona na "Hamulec trzymający silnika jak sterowanie sekwencyjne" (p1215 = 1) - tylko przy pierwszym uruchomieniu.
1:
Konfiguracja sterowania hamulca została pozostawiona na "Hamulec trzymający silnika nie występuje" (p1215 = 0).

Pomoc: Do wartości błędu = 0:
- Środki zaradcze nie są wymagane.
Do wartości błędu = 1:
- W razie potrzeby zmienić konfigurację hamulca trzymającego silnika (p1215 = 1, 2).
- Przy nieoczekiwanym wystąpieniu tej wartości błędu, sprawdzić przyłącza silnika, aby wykluczyć odwrotne podłączenie.
Patrz również: p1215

F07950 (A) Błędne parametry silnika

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Parametry silnika zostały wprowadzone nieprawidłowo podczas uruchamiania (np. p0300 = 0, brak silnika).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Odnośny numer parametru.
Patrz również: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0316, p0320, p0322, p0323

Pomoc: Dane silnika porównać z danymi na tabliczce fabrycznej i ewentualnie skorygować.
Patrz również: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0316, p0320, p0322, p0323

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F07967 Napęd: Błąd wewnętrzny identyfikacji położenia biegunów

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas identyfikacji położenia biegunów wystąpił błąd.
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: Przeprowadzić POWER ON.

F07968 Napęd: błędny pomiar Lq-Ld

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd podczas pomiaru Lq-Ld.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
10: Poziom 1: Zbyt mały stosunek prądu pomiarowego do prądu zerowego.
12: Poziom 1: Przekroczono prąd maksymalny.
15: Zbyt mała druga harmoniczna.
16: Zbyt mały przekształtnik dla procesu pomiaru.
17: Przerwanie przez blokadę impulsów.

Pomoc: Do wartości błędu = 10:
Skontrolować czy silnik jest prawidłowo przyłączony.
Wymienić odnośny jednostkę mocy.
Deaktywować proces (p1909).
Do wartości błędu = 12:
Skontrolować, czy dane silnika są wprowadzone prawidłowo.
Deaktywować proces (p1909).
Do wartości błędu = 16:
Deaktywować proces (p1909).
Do wartości błędu = 17:
Powtórzyć proces.

F07969 Napęd: błędna identyfikacja położenia biegunów

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas identyfikacji położenia biegunów wystąpił błąd.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Ograniczony regulator prądu.
2: Zablokowany wałek silnika.
10: Stopień 1: Stosunek prądu pomiarowego do prądu zerowego jest za mały.
11: Stopień 2: Stosunek prądu pomiarowego do prądu zerowego jest za mały.
12: Stopień 1: Prąd maksymalny został przekroczony.
13: Stopień 2: Prąd maksymalny został przekroczony.
14: Różnica prądu dla określenia osi +d jest za mała.
15: Druga harmoniczna jest za mała.
16: Przekształtnik jest za mały dla tej metody pomiaru.
17: Anulowanie w wyniku blokady impulsów.
18: Pierwsza harmoniczna jest za mała.
20: Identyfikacja położenia biegunów zażądana przy obracającym się wale silnika i uaktywnionej funkcji "lotny start".

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
Sprawdzić czy silnik jest prawidłowo podłączony.
Sprawdzić czy dane silnika są wprowadzone prawidłowo.
Wymienić odnośną jednostkę mocy.
Do wartości błędu = 2:
Załączyć silnik bez obciążenia.
Do wartości błędu = 10:
Sprawdzić czy silnik jest prawidłowo podłączony.
Wymienić odnośną jednostkę mocy.
Do wartości błędu = 11:
Sprawdzić czy silnik jest prawidłowo podłączony.
Wymienić odnośną jednostkę mocy.
Do wartości błędu = 12:
Sprawdzić czy dane silnika są wprowadzone prawidłowo.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Do wartości błędu = 13:
Sprawdzić czy dane silnika są wprowadzone prawidłowo.
Do wartości błędu = 17:
Powtórzyć przebieg.
Do wartości błędu = 20:
Przed wykonaniem identyfikacji położenia biegunów zapewnić, że wał silnika będzie nieruchomy.

A07980 Napęd: uaktywniony pomiar obrotowy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Jest uaktywniony pomiar obrotowy (automatyczna optymalizacja regulatora prędkości obrotowej).
Z następnym poleceniem załączenia zostanie przeprowadzony pomiar obrotowy.
Patrz również: p1960

Pomoc: Niepotrzebne.
Alarm znika automatycznie po pomyślnym zakończeniu optymalizacji regulatora prędkości obrotowej albo przy ustawieniu p1900 = 0.

A07981 Napęd: Brak zwolnień dla pomiaru obrotowego

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Nie można rozpocząć pomiaru obrotowego ze względu na brak zezwoleń.

Pomoc: - Pokwitować aktywne błędy.
- Udzielić brakujących zwolnień.
Patrz również: r0002, r0046

F07983 Napęd: Pomiar obrotowy, charakterystyka nasycenia

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd podczas określania charakterystyki nasycenia.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Nie osiągnięto stacjonarnego punktu pracy prędkości obrotowej.
2: Nie osiągnięto stacjonarnego punktu pracy strumienia rotora.
3: Nie osiągnięto stacjonarnego punktu pracy obwodu adaptacji.
4: Obwód adaptacji nie otrzymał zwolnienia.
5: Aktywne osłabianie pola.
6: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie minimalne.
7: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest pasmo pomijane.
8: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie maksymalne.
9: Niektóre wartości określonej charakterystyki nasycenia nie są wiarygodne.
10: Z powodu zbyt dużego momentu obciążenia nie można było sensownie określić charakterystyki nasycenia.

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
- Całkowity moment bezwładności napędu jest dużo większy niż silnika (p0341, p0342).
Cofnąć wybór pomiaru obrotowego(p1960), wprowadzić stosunek bezwładności p0342, na nowo obliczyć regulator prędkości p0340 = 4 i powtórzyć pomiar.
Do wartości błędu = 1 ... 2:
- Zwiększyć pomiarową prędkość obrotową (p1961) i powtórzyć pomiar.
Do wartości błędu = 1 ... 4:
- Sprawdzić parametry silnika (dane z tabliczki znamionowej). Po zmianie obliczyć: p0340 = 3.
- Sprawdzić moment bezwładności (p0341, p0342). Po zmianie obliczyć: p0340 = 3.
- Przeprowadzić identyfikację danych silnika (p1910).
- Ewentualnie zmniejszyć współczynnik dynamiki (p1967 < 25 %).
Do wartości błędu = 5:
- Wybrana wartość zadana prędkości obrotowej (p1961) jest za wysoka. Zmniejszyć prędkość obrotową.
Do wartości błędu = 6:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1961) lub ograniczenie minimalne (p1080).
Do wartości błędu = 7:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1961) lub pasma pomijane (p1091 ...p1092, p1101).
Do wartości błędu = 8:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1961) lub ograniczenie maksymalne (p1082, p1083 lub p1086).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Do wartości błędu = 9, 10:
- Pomiar został wykonany w punkcie pracy, w którym moment obciążenia jest za duży. Wybrać korzystniejszy punkt pracy albo przez zmianę wartości zadanej prędkości obrotowej (p1961) lub przez zmniejszenie momentu obciążenia. Należy koniecznie wyeliminować zmienność momentu obciążenia podczas pomiaru.
Wskazówka:
Identyfikację charakterystyki nasycenia można wyłączyć przez p1959.1.
Patrz również: p1959

F07984 Napęd: optymalizacja regulatora prędkości obrotowej, moment bezwładności

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd podczas identyfikacji momentu bezwładności.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Nie osiągnięto stacjonarnego punktu pracy prędkości obrotowej.
2: Nie można było uzyskać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie minimalne.
3. Nie można było uzyskać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest pasmo pomijane.
4. Nie można było uzyskać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie maksymalne.
5: Forsowanie prędkości obrotowej o 10 % niemożliwe, ponieważ aktywne jest ograniczenie minimalne.
6: Forsowanie prędkości obrotowej o 10 % niemożliwe, ponieważ aktywne jest pasmo pomijane.
7: Forsowanie prędkości obrotowej o 10 % niemożliwe, ponieważ aktywne jest ograniczenie maksymalne.
8: Różnica momentu obrotowego przed skokiem wartości zadanej prędkości obrotowej jest zbyt mała, żeby móc niezawodnie zidentyfikować moment bezwładności.
9: Do dyspozycji jest za mało danych dla niezawodnej identyfikacji momentu bezwładności.
10: Po skoku wartości zadanej prędkość obrotowa zmieniła się zbyt mało lub w złym kierunku.
11: Zidentyfikowany moment bezwładności nie jest wiarygodny.

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
- Sprawdzić parametry silnika (dane na tabliczce fabrycznej). Po dokonaniu zmiany: obliczyć p0340 = 3.
- Sprawdzić moment bezwładności (p0341, p0342). Po dokonaniu zmiany: obliczyć p0340 = 3.
- Przeprowadzić identyfikację danych silnika (p1910).
- Ewentualnie zmniejszyć współczynnik dynamiki (p1967 < 25 %).
Do wartości błędu = 2, 5:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub ograniczenie minimum (p1080).
Do wartości błędu = 3, 6:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub pasma maskowania (p1091 ... p1092, p1101).
Do wartości błędu = 4, 7:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub ograniczenie maksimum (p1082, p1083 lub p1086).
Do wartości błędu = 8:
- Całkowity moment bezwładności napędu jest o wiele większy niż moment silnika (patrz p0341, p0342). Cofnąć wybór pomiaru obrotowego (p1960), wpisać stosunek bezwładności p0342, ponownie obliczyć regulator obrotów p0340 = 4 i powtórzyć pomiar.
Do wartości błędu = 9:
- Sprawdzić moment bezwładności (p0341, p0342). Po dokonaniu zmiany ponownie obliczyć regulator prędkości obrotowej (p0340 = 3 lub 4).
Do wartości błędu = 10:
- Sprawdzić moment bezwładności (p0341, p0342). Po dokonaniu zmiany: obliczyć p0340 = 3.
Wskazówka:
Identyfikację momentu bezwładności można wyłączyć przez p1959.2.
Patrz również: p1959

F07985 Napęd: Optymalizacja regulatora prędkości obrotowej (test oscylacji)

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd podczas testu oscylacji.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Nie osiągnięto stacjonarnego punktu pracy prędkości obrotowej.
2: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie minimalne.
3: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest pasmo pomijane.
4: Nie można było najechać wartości zadanej prędkości obrotowej, ponieważ aktywne jest ograniczenie maksymalne.
5: Za małe granice momentu obrotowego dla skoku momentu obrotowego.
6: Nie można było znaleźć odpowiedniego ustawienia regulatora prędkości obrotowej.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
- Sprawdzić parametry silnika (dane z tabliczki znamionowej). Po zmianie obliczyć: p0340 = 3.
- Sprawdzić moment bezwładności (p0341, p0342). Po zmianie obliczyć: p0340 = 3.
- Przeprowadzić identyfikację danych silnika (p1910).
- Ewentualnie zmniejszyć współczynnik dynamiki (p1967 < 25 %).

Do wartości błędu = 2:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub ograniczenie minimalne (p1080).

Do wartości błędu = 3:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub pasma pomijane (p1091 ... p1092, p1101).

Do wartości błędu = 4:
- Dopasować wartość zadaną prędkości obrotowej (p1965) lub ograniczenie maksymalne (p1082, p1083 lub p1086).

Do wartości błędu = 5:
-Podwyższyć granice momentu obrotowego (np. p1520, p1521).

Do wartości błędu = 6:
- Zmniejszyć współczynnik dynamiki (p1967).
- Wyłączyć test oscylacji (p1959.4 = 0) i powtórzyć pomiar obrotowy.

Patrz również: p1959

F07986 Napęd: Pomiar obrotowy, generator funkcji ramp

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas pomiaru obrotowego wystąpiły problemy z generatorem funkcji ramp.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Dodatni i ujemny kierunek jest zablokowany.

Pomoc: Do wartości błędu = 1:
Zwolnić kierunek (p1110 lub p1111).

F07988 Napęd: Pomiar obrotowy, nie wybrano konfiguracji

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Przy konfiguracji pomiaru obrotowego (p1959) nie jest wybrana żadna funkcja.

Pomoc: Wybrać co najmniej jedną funkcję do automatycznej optymalizacji regulatora prędkości obrotowej (p1959).
Patrz również: p1959

F07990 Napęd: Nieprawidłowa identyfikacja silnika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Podczas identyfikacji wystąpił błąd.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Wartość ograniczenia prądu osiągnięta.
2: Zidentyfikowana oporność stojana poza oczekiwanym zakresem 0.1 ... 100% z Zn.
3: Zidentyfikowana reaktancja wirnika poza oczekiwanym zakresem 0.1 ... 100% z Zn.
4: Zidentyfikowana reaktancja stojana poza oczekiwanym zakresem 50 ... 500 % z Zn.
5: Zidentyfikowana reaktancja główna poza oczekiwanym zakresem 50 ... 500 % z Zn.
6: Zidentyfikowana stała czasowa wirnika poza oczekiwanym zakresem 10 ms ... 5 s.
7: Zidentyfikowana reaktancja całkowita rozproszona poza oczekiwanym zakresem 4 ... 50% z Zn.
8: Zidentyfikowana reaktancja rozproszona stojana poza oczekiwanym zakresem 2 ... 50% z Zn.
9: Zidentyfikowana reaktancja rozproszona wirnika poza oczekiwanym zakresem 2 ... 50% z Zn.
10: Silnik jest błędnie przyłączony.
11: Wał silnika porusza się.
20: Zidentyfikowane napięcie progowe zaworów półprzewodnikowych poza oczekiwanym zakresem 0 ... 10 V.
30: Regulator prądu w ograniczeniu napięcia.
40: Co najmniej jedna identyfikacja jest błędna. Zidentyfikowane parametry nie zostaną przejęte ze względu na spójność.

Pomoc: Do wartości błędu = 0:
- Sprawdzić czy silnik jest prawidłowo podłączony. Przestrzegać rodzaju połączenia (gwiazda/trójkąt).

Do wartości błędu = 1 ... 40:
- Sprawdzić czy dane silnika w p0300, p0304 ... p0311 są wprowadzone prawidłowo.
- Czy moc silnika i jednostki mocy są w odpowiednim stosunku do siebie? Stosunek prądu znamionowego jednostki mocy do prądu znamionowego silnika powinien być nie mniejszy niż 0.5 i nie większy niż 4.
- Skontrolować układ połączeń (gwiazda/trójkąt).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Do wartości błędu = 4, 7:
- Skontrolować, czy indukcyjności w p0233 są wprowadzone prawidłowo.
- Skontrolować, czy silnik został prawidłowo połączony (gwiazda/trójkąt).

A07991 (N) Napęd: Identyfikacja danych silnika aktywowana

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Identyfikacja danych silnika jest uaktywniona.
Przy następnym rozkazie załączenia zostanie przeprowadzona identyfikacja danych silnika.
Jeśli wybrano pomiar obrotowy (patrz p1900, p1960), to zapisanie parametryzacji jest zablokowane. Po wykonaniu lub deaktywacji identyfikacji danych silnika, opcja zapisu parametryzacji będzie dostępna ponownie.
Patrz również: p1910

Pomoc: Niepotrzebne.
Alarm znika automatycznie po pomyślnym zakończeniu identyfikacji silnika lub przy ustawieniu p1900 = 0.

A07994 (N) Napęd: Identyfikacja danych silnika nie przeprowadzona

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Z aktualnym zestawem danych identyfikacja danych silnika nie została jeszcze przeprowadzona.
Alarm jest wyzwalany tylko przy zmianie zestawu danych (patrz r0051) w następujących przypadkach:
- W nowo wybranym zestawie danych sparametryzowane jest sterowanie wektorowe (p1300 >= 20).
- W nowo wybranym zestawie danych nie została jeszcze przeprowadzona identyfikacja danych silnika (patrz r3925).

Pomoc:
- Przeprowadzić identyfikację danych silnika (p1900).
- Przełączyć zestaw danych z powrotem.
- Sparametryzować sterowanie U/f (p1300 < 20).

F08010 (N, A) CU: Przetwornik analogowo-cyfrowy

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP1, STOP2, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Przetwornik analogowo-cyfrowy na jednostce sterującej nie dał przetworzonych danych.

Pomoc:
- Sprawdzić zasilanie elektryczne.
- Wymienić jednostkę sterującą

F08700 (A) CAN: błędna komunikacja

Reakcja: WYŁ3 (AUS3) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpił błąd w komunikacji CAN.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: Licznik błędów dla wysyłanych telegramów przekroczył wartość BUS OFF wynoszącą 255. Kontroler CAN jest odłączany od sieci.
- Zwarcie przewodu magistrali.
- Nieprawidłowa szybkość transmisji.
- Nieprawidłowy timing bitów.

2: Stan węzłów CAN nie był już odpytywany przez mastera dłużej niż jego czas "Life Time". Czas "Life Time" składa się z czasu "Guard Time" (p8604[0]) mnożonego przez współczynnik "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Przerwany przewód magistrali.
- Przewód magistrali niepodłączony.
- Nieprawidłowa szybkość transmisji.
- Nieprawidłowy timing bitów.
- Błąd na masterze.

Wskazówka:
Przy użyciu p8641 można ustawić reakcję na błąd zgodnie z życzeniem.
Patrz również: p8604, p8641

Pomoc:
- Sprawdzić przewód magistrali.
- Sprawdzić szybkość transmisji (p8622).
- Sprawdzić timing bitów (p8623)
- Sprawdzić mastera.

Po usunięciu przyczyny błędu kontroler CAN musi być na nowo wystartowany ręcznie przez p8608 = 1.
Patrz również: p8608, p8622, p8623

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F08701 CAN: NMT zmiana stanu

Reakcja: WYŁ3 (AUS3)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Nastąpiło przejście stanu CANopen NMT z "Operational" na "Pre-Operational" albo na "Stopped".
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
1: CANopen NMT przejście stanu z "Operational" na "Pre-Operational".
2: CANopen NMT przejście stanu z "Operational" na "Stopped".
Wskazówka:
W NMT stan "Pre-Operational" nie mogą być przesyłane żadne dane procesowe a w NMT stan "Stopped" nie mogą być przesyłane żadne dane procesowe i żadne dane serwisowe.

Pomoc: Niepotrzebne.
Pokwitować błąd i kontynuować pracę

F08702 (A) CAN: RPDO czas kontrolny upłynął

Reakcja: WYŁ3 (AUS3) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Upłynął czas kontrolny telegramu CANopen RPDO, ponieważ połączenie magistrali jest przerwane lub master CANopen został wyłączony.
Patrz również: p8699

Pomoc: - Sprawdzić przewód magistrali.
- Sprawdzić mastera.
- W razie potrzeby wydłużyć czas kontrolny (p8699).

A08751 CAN: utrata telegramu

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: CAN sterownik utracił jedną odbieraną wiadomość.

Pomoc: Zmniejszyć czasy cyklu odbieranych wiadomości.

A08752 CAN: licznik błędów dla Error Passive przekroczony

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Licznik błędów dla telegramów wysyłanych i odbieranych przekroczył wartość 127.

Pomoc: - Sprawdzić przewód magistrali.
- Nastawić większą szybkość transmisji (p8622).
- Sprawdzić Bit Timing i ewentualnie zoptymalizować (p8623).
Patrz również: p8622, p8623

A08753 CAN: bufor wiadomości przepełniony

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Bufor wiadomości został przepełniony.
Wartość alarmu (r2124, dziesiętna):
1: Przepełniony acykliczny bufor wysyłania (SDO bufor odpowiedzi).
2: Przepełniony acykliczny bufor odbioru (SDO bufor odbioru).
3: Przepełniony cykliczny bufor wysyłania (PDO bufor wysyłania).

Pomoc: - Sprawdzić przewód magistrali.
- Ustawić wyższą szybkość transmisji (p8622).
- Sprawdzić Bit Timing i ewentualnie zoptymalizować (p8623).
Do wartości alarmu = 2:
- Zmniejszyć czas cyklu odbieranych wiadomości SDO.
- Żądanie SDO z mastera dopiero po sygnale zwrotnym SDO z poprzedniego żądania SDO.
Patrz również: p8622, p8623

A08754 CBC: tryb komunikacji zły

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Przyczyna: W trybie "Operational" została dokonana próba zmiany parametrów p8700 ... p8737.
Pomoc: Przełączyć na tryb "Pre-Operational" albo "Stopped".

A08755 CAN: obiekt nie mapowalny

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: Obiekt CANopen nie jest przewidziany dla odwzorowania Process Data Object (PDO).
Pomoc: Zastosować obiekt CANopen przewidziany dla mapowania PDO lub wprowadzić 0.
Następujące obiekty dają się mapować w Receive Process Data Object (RPDO) lub Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Każdorazowo mapowalny jest tylko podindeks 0 podanego obiektu.
Wskazówka:
Indentyfikatora COB-ID nie daje się ustawić jako ważny tak długo, jak występuje A08755.

A08757 CAN: COB-ID ustawić nieważne

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: W przypadku pracy online przed odwzorowaniem musi zostać nastawiony brak obowiązywania odpowiedniego COB-ID.
Przykład:
Ma zostać zmienione odwzorowanie dla RPDO 1 (p8710[0]).
--> nastawić p8700[0] = C00006E0 hex (nie obowiązujący COB-ID)
--> p8710[0] ustawić zgodnie z życzeniem
--> p8700[0] wpisać obowiązujący COB-ID
Pomoc: COB-ID nastawić na nie obowiązywanie

A08759 CAN: PDO COB-ID już istnieje

Reakcja: BRAK
Potwierdzenie: BRAK
Przyczyna: Nadano już istniejący PDO COB-ID
Pomoc: Wybrać inny PDO COB-ID.

F30001 Jednostka mocy: Przetężenie prądu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)
Potwierdzenie: NATYCHMIAST
Przyczyna: Jednostka mocy wykryła przetężenie prądu.
- Nieprawidłowo sparametryzowana regulacja.
- Silnik ma zwarcie lub zwarcie doziemne.
- Praca U/f: Ustawiono za krótką rampę przyspieszania.
- Praca U/f: Prąd znamionowy silnika znacznie większy od prądu znamionowego jednostki mocy.
- Wysokie prądy rozładowania i doładowania przy załamaniach napięcia sieciowego.
- Wysokie prądy doładowania przy przeciążeniu silnikowymi załamaniu napięcia obwodu DC.
- Prądy zwarciowe przy załączeniu z powodu brakujących dławików komutacyjnych.
- Przewody siłowe są podłączone nieprawidłowo.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalną dopuszczalną długość.
- Uszkodzona jednostka mocy.
- Przerwa w fazie zasilania sieciowego.

Wartość błędu (r0949, interpretacja bitowa):
Bit 0: faza U.
Bit 1: faza V.
Bit 2: faza W.
Bit 3: Nadmierny prąd w obwodzie DC.
Wskazówka:
Wartość błędu = 0 oznacza, że faza z nadmiernym prądem jest nieznana.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc:
- Sprawdzić dane silnika, w razie potrzeby przeprowadzić uruchomienie.
- Sprawdzić układ połączeń silnika (gwiazda/trójkąt).
- Praca U/f: Wydłużyć czas przyspieszania.
- Praca U/f: Sprawdzić dopasowanie prądów znamionowych silnika i jednostki mocy.
- Sprawdzić jakość sieci.
- Zmniejszyć obciążenie silnikowe.
- Skorygować podłączenie dławika sieciowego.
- Sprawdzić podłączenia przewodów siłowych.
- Sprawdzić kable siłowe pod względem zwarcia lub zwarcia doziemnego.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.
- Wymienić jednostkę mocy.
- Sprawdzić fazy sieci.

F30002 Jednostka mocy: Napięcie obwodu DC za wysokie

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy rozpoznała przepięcie w obwodzie DC.
- Silnik zwraca za dużo energii.
- Napięcie przyłączeniowe jest za wysokie.
- Zanik fazy zasilania.
- Regulacja napięcia obwodu DC wyłączona.
- Dynamika regulatora napięcia obwodu DC za wysoka lub niewystarczająca.

Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Napięcie obwodu DC w chwili wyzwolenia [0.1 V].

Pomoc:
- Wydłużyć czas hamowania (p1121).
- Ustawić czasy zaokrąglania (p1130, p1136). Jest to zalecane szczególnie przy pracy U/f, aby odciążyć regulator napięcia obwodu DC przy krótkich rampach hamowania generatora funkcji ramp.
- Aktywować regulator napięcia DC (p1240, p1280).
- Dopasować dynamikę regulatora napięcia obwodu DC (p1243, p1247, p1283, p1287).
- Sprawdzić napięcie przyłączeniowe sieci oraz ustawienie w p0210.
- Sprawdzić i skorygować przyporządkowanie faz na jednostce mocy.
- Sprawdzić fazy sieci zasilającej.

Patrz również: p0210, p1240

F30003 Jednostka mocy: Napięcie obwodu DC za niskie

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy rozpoznała za niskie napięcie w obwodzie DC.
- Zanik napięcia w sieci.
- Napięcie sieciowe poniżej dopuszczalnej wartości.
- Przerwa w fazie zasilania sieciowego.

Wskazówka:
Próg nadzoru na niedomiar napięcia w obwodzie DC jest to minimum z następujących wartości:
- Obliczenie patrz p0210.

Pomoc:
- Sprawdzić napięcie sieciowe.
- Sprawdzić fazy sieci.

Patrz również: p0210

F30004 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura radiatora falownika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Temperatura na radiatorze jednostki mocy przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną.
- Niewystarczająca wentylacja, awaria wentylatora.
- Przeciążenie.
- Za wysoka temperatura otoczenia.
- Za wysoka częstotliwość impulsów.

Wartość błędu (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Sprawdzić czy wentylator pracuje.
- Sprawdzić maty wentylatora.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia jest w dopuszczalnym zakresie.
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Zmniejszyć częstotliwość impulsów, jeżeli jest większa niż nominalna częstotliwość impulsów.
Uwaga:
To błąd daje się pokwitować dopiero po zejściu poniżej progu alarmu dla alarmu A05000.
Patrz również: p1800

F30005 Jedn mocy: Przeciążenie I2t

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy została przeciążona (r0036 = 100 %).
- Dopuszczalny prąd znamionowy jednostki mocy został przekroczony przez niedopuszczalnie długi czas.
- Dopuszczalny cykl obciążenia nie został dotrzymany.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
I2t [100 % = 16384].

Pomoc: - Zmniejszyć długotrwałe obciążenie.
- Dopasować cykl obciążenia.
- Sprawdzić prądy znamionowe silnika i jednostki mocy.
- Zmniejszyć granicę prądu (p0640).
- Przy pracy z charakterystyką U/f: skrócić czas całkowania regulatora ograniczenia prądu (p1341).
Patrz również: r0036, r0206, p0307

F30011 Jednostka mocy: Zanik fazy sieci w głównym obwodzie prądowym

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (WYŁ1 (AUS1))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Na module mocy został rozpoznany zanik fazy sieci.
- Zadziałał bezpiecznik fazy głównego obwodu prądowego.
- Tętnienie napięcia obwodu DC przekracza dopuszczalną wartość graniczną.
Wskazówka:
Przyczyną może być również zanik fazy w kablu silnikowym.

Pomoc: - Sprawdzić bezpieczniki głównego obwodu prądowego.
- Sprawdzić przewody silnikowe.

F30012 Jednostka mocy: Przerwanie przewodu czujnika temperatury radiatora

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Połączenie do jednego z czujników temperatury radiatora chłodzącego w jednostce mocy jest przerwane.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Bit 0: Szacht modułów (kaseta elektroniki)
Bit 1: Powietrze dolotowe
Bit 2: Falownik 1
Bit 3: Falownik 2
Bit 4: Falownik 3
Bit 5: Falownik 4
Bit 6: Falownik 5
Bit 7: Falownik 6
Bit 8: Prostownik 1
Bit 9: Prostownik 2

Pomoc: Skontaktować się z producentem.

F30013 Jednostka mocy: Zwarcie czujnika temperatury radiatora

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Czujnik temperatury radiatora chłodzącego w jednostce mocy jest zwarty.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Bit 0: Gniazdo modułu (kaseta elektroniki)
Bit 1: Powietrze dolotowe
Bit 2: Falownik 1

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Bit 3: Falownik 2
Bit 4: Falownik 3
Bit 5: Falownik 4
Bit 6: Falownik 5
Bit 7: Falownik 6
Bit 8: Prostownik 1
Bit 9: Prostownik 2

Pomoc: Skontaktować się z producentem.

F30015 (N, A) Jednostka mocy: zanik fazy przewód silnikowy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Został rozpoznany zanik fazy w przewodzie silnikowym.
Komunikat może być wystawiony również w następujących przypadkach:
- Silnik jest prawidłowo podłączony, ale napęd utknął w sterowaniu U/f . W tym przypadku z powodu asymetrii prądów w jednej z faz został prawdopodobnie zmierzony prąd 0 A.
- Silnik jest prawidłowo podłączony, ale regulacja prędkości jest niestabilna i przez to wytwarzany jest oscylujący moment obrotowy.
Wskazówka:
Przy jednostkach mocy chassis nie występuje kontrola zaniku fazy.

Pomoc:
- Sprawdzić przewody zasilające silnika.
- Wydłużyć czas przyspieszania lub hamowania (p1120), jeśli nastąpił utyk napędu w sterowaniu U/f.
- Sprawdzić ustawienia regulatora prędkości.

A30016 (N) Część mocy: zasilanie obciążenia wyłączone

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Napięcie obwodu DC jest za niskie.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Napięcie obwodu DC w chwili wyzwolenia [0.1 V].

Pomoc: Ewentualnie zasilanie sieciowe AC nie jest załączone.

F30017 Jednostka mocy: Zbyt częste działanie sprzętowego ograniczenia prądu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Zbyt często działało ograniczenie prądowe w danej fazie (patrz A30031, A30032, A30033). Liczba dopuszczalnych przekroczeń jest zależna od rodzaju i typu jednostki mocy.
- Nieprawidłowo sparametryzowana regulacja.
- Błąd w silniku lub w kablach siłowych.
- Przekroczona maksymalnie dopuszczalna długość kabli siłowych.
- Za duże obciążenie silnika.
- Uszkodzona jednostka mocy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
Bit 0: faza U
Bit 1: faza V
Bit 2: faza W

Pomoc:
- Sprawdzić dane silnika.
- Sprawdzić układ połączeń silnika (gwiazda/trójkąt).
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić przyłącza przewodów siłowych.
- Sprawdzić kable siłowe pod względem zwarcia lub zwarcia doziemnego.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.
- Wymienić jednostkę mocy.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F30021 Jednostka mocy: Zwarcie doziemne

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy wykryła zwarcie doziemne.
- Zwarcie doziemne w przewodach siłowych.
- Zwarcie międzyzwojowe lub zwarcie doziemne w silniku.
- Uszkodzony przekładnik prądowy.
- Zadziałanie hamulca prowadzi do zadziałania sprzętowego nadzoru prądu stałego.

Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Wielkość prądu sumarycznego [32767 = 271 % prądu znamionowego].

Pomoc:
- Sprawdzić podłączenia przewodów siłowych.
- Sprawdzić silnik.
- Sprawdzić przekładnik prądowy.
- Sprawdzić przewody i styki przyłączenia hamulca (ewentualne przerwanie przewodu).

Patrz również: p0287

F30022 Jednostka mocy: Kontrola U_ce

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: W jednostce mocy zadziałała kontrola napięcia kolektor-emiter (U_ce) półprzewodnika.
Możliwe przyczyny:
- Przerwany światłowód.
- Brak napięcia zasilania karty wysterowania IGBT.
- Zwarcie na wyjściu jednostki mocy.
- Uszkodzony półprzewodnik w jednostce mocy.

Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
Bit 0: Zwarcie w fazie U
Bit 1: Zwarcie w fazie V
Bit 2: Zwarcie w fazie W
Bit 3: Wadliwe zwolnienie nadajnika świetlnego
Bit 4: Przerwanie sygnału błędu zbiorczego U_ce

Patrz również: r0949

Pomoc:
- Sprawdzić światłowód i w razie potrzeby wymienić.
- Sprawdzić napięcie zasilania karty wysterowania IGBT (24 V).
- Sprawdzić przyłącza kabli siłowych.
- Ustalić i wymienić uszkodzony półprzewodnik.

F30024 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura model cieplny

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Różnica temperatur między radiatorem chłodzącym i czipem przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną.
- Nie zachowano dopuszczalnego cyklu obciążenia.
- Niewystarczające chłodzenie, awaria wentylatora.
- Przeciążenie.
- Za wysoka temperatura otoczenia.
- Za wysoka częstotliwość pulsowania.

Patrz również: r0037

Pomoc:
- Dopasować cykl obciążenia.
- Sprawdzić czy wentylator się obraca.
- Sprawdzić maty wentylatora.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia mieści się w dopuszczalnym zakresie.
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Zmniejszyć częstotliwość pulsowania, jeśli jest wyższa od nominalnej.
- Jeśli aktywne jest hamowanie DC: zmniejszyć prąd hamowania (p1232).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F30025 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura chipa

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Temperatura chipa półprzewodnika przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną.
- Dopuszczalny cykl obciążenia nie został dotrzymany.
- Niewystarczająca wentylacja, awaria wentylatora.
- Przeciążenie.
- Za wysoka temperatura otoczenia.
- Za wysoka częstotliwość impulsów.

Wartość błędu (r0949):
Różnica temperatur między radiatorem i chipem [1 bit = 0.01 °C].

Pomoc:
- Dopasować cykl obciążenia.
- Sprawdzić czy wentylator pracuje.
- Sprawdzić maty wentylatora.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia pozostaje w dopuszczalnym zakresie.
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Zmniejszyć częstotliwość impulsów, jeżeli jest większa niż częstotliwość nominalna.

Uwaga:
Ten błąd można pokwitować dopiero po zejściu poniżej progu alarmu dla alarmu A05001.
Patrz również: r0037

F30027 Jednostka mocy: Kontrola czasu ładowania wstępnego obwodu DC

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Nie można było naładować wstępnie obwodu DC w oczekiwanym czasie.
1) Brak napięcia sieci.
2) Stycznik sieciowy/ wyłącznik sieciowy nie jest zamknięty.
3) Napięcie sieci za niskie.
4) Napięcie sieci nieprawidłowo ustawione (p0210).
5) Oporniki ładowania wstępnego są przegrzane, ponieważ zostało dokonanych zbyt wiele ładowań wstępnych w jednostce czasu.
6) Oporniki ładowania wstępnego są przegrzane, ponieważ pojemność obwodu DC jest za duża.
7) Występuje zwarcie doziemne lub zwarcie w obwodzie DC.
8) Ewentualnie uszkodzony układ ładowania wstępnego.
Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Status jednostki mocy
0: Stan błędu (oczekiwanie na WYŁ i pokwitowanie błędu).
1: Blokada ponownego załączenia (oczekiwanie na WYŁ).
2: Za wysokie napięcie rozpoznane -> zmiana do stanu błędu.
3: Za niskie napięcie rozpoznane -> zmiana do stanu błędu.
4: Oczekiwanie na otwarcie stycznika bocznikującego -> zmiana do stanu błędu.
5: Oczekiwanie na otwarcie stycznika bocznikującego -> zmiana do stanu blokady załączenia.
6: Uruchamianie.
7: Gotowa do ładowania wstępnego.
8: Ładowanie wstępne rozpoczęte, napięcie obwodu DC niższe od minimalnego napięcia załączenia.
9: Trwa ładowanie wstępne, zakończenie ładowania wstępnego jeszcze nie wykryte.
10: Oczekiwanie na koniec czasu odbijania stycznika głównego po zakończeniu ładowania wstępnego.
11: Ładowanie wstępne zakończone, gotowa do zwolnienia impulsów.
12: Zarezerwowane.
xxxx = Brakujące wewnętrzne zezwolenia jednostki mocy (odwrotna prezentacja kodowana bitowo, FFFF hex -> wszystkie zezwolenia wewnętrzne są dostępne)
Bit 0: Napięcie zasilające wysterowania IGBT wyłączone.
Bit 1: Wykryto zwarcie doziemne.
Bit 2: Interwencja przy prądzie szczytowym.
Bit 3: Przekroczone I2t.
Bit 4: Obliczony model termiczny nadmiernej temperatury.
Bit 5: Zmierzona temperatura za wysoka (radiator, karta wysterowania jednostki mocy).
Bit 6: Zarezerwowane.
Bit 7: Wykryto za wysokie napięcie.
Bit 8: Jednostka mocy zakończyła ładowanie wstępne, gotowa na zwolnienie impulsów.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Bit 9: Zarezerwowane.
Bit 10: Wykryto przetężenie prądowe.
Bit 11: Zarezerwowane.
Bit 12: Zarezerwowane.
Bit 13: Wykryto błąd Uce, tranzystor nienasycony z powodu przetężenia prądu/zwarcia.
Bit 14: Wykryto za niskie napięcie.
Patrz również: p0210

Pomoc: Informacje ogólne:
- Sprawdzić napięcie sieciowe na zaciskach wejściowych.
- Sprawdzić ustawienie napięcia sieciowego (p0210).
- Poczekać, aż oporniki ładowania wstępnego ostygną. W tym celu najlepiej odłączyć zasilanie sieciowe.
Do 5):
- Przestrzegać dopuszczalnej częstości ładowania wstępnego (patrz odpowiedni podręcznik sprzętowy).
Do 6):
- Sprawdzić pojemność obwodu DC i ewentualnie odpowiednio zmniejszyć maksymalną dopuszczalna pojemność obwodu DC (patrz odpowiedni podręcznik sprzętowy).
Do 7):
- Sprawdzić obwód DC pod względem zwarcia lub zwarcia doziemnego.
Patrz również: p0210

A30031 Jednostka mocy: Sprzętowe ograniczenie prądu w fazie U

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zadziałało sprzętowe ograniczenie prądu fazy U. Pulsowanie w tej fazie zostaje zablokowane na jeden okres pulsu.
- Nieprawidłowo sparametryzowana regulacja.
- Błąd w silniku albo przewodach siłowych.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalnie dopuszczalną długość.
- Za duże obciążenie silnika.
- Uszkodzona jednostka mocy.
Wskazówka:
Jeśli przy module mocy zadziała sprzętowe ograniczenie prądu w fazie U, V lub W, to zawsze wystawiany jest alarm A30031.

Pomoc: - Sprawdzić dane silnika i w razie potrzeby na nowo obliczyć parametry regulatora (p0340 = 3). Alternatywnie wykonać identyfikację danych silnika (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Sprawdzić rodzaj połączenia silnika (gwiazda/trójkąt).
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić podłączenie przewodów silnikowych.
- Sprawdzić przewody silnikowe pod względem zwarcia lub doziemienia.
- Sprawdzić długość przewodów silnikowych.

A30032 Jednostka mocy: Sprzętowe ograniczenie prądu w fazie V

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zadziałało sprzętowe ograniczenie prądu fazy V. Pulsowanie w tej fazie zostaje zablokowane na jeden okres pulsu.
- Nieprawidłowo sparametryzowana regulacja.
- Błąd w silniku albo przewodach siłowych.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalnie dopuszczalną długość.
- Za duże obciążenie silnika.
- Uszkodzona jednostka mocy.
Wskazówka:
Jeśli przy module mocy zadziała sprzętowe ograniczenie prądu w fazie U, V lub W, to zawsze wystawiany jest alarm A30031.

Pomoc: Sprawdzić dane silnika i w razie potrzeby na nowo obliczyć parametry regulatora (p0340 = 3). Alternatywnie wykonać identyfikację danych silnika (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Sprawdzić układ połączeń silnika (gwiazda/trójkąt).
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić przyłącza przewodów siłowych.
- Sprawdzić przewody siłowe pod względem zwarcia lub doziemienia.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A30033 Jednostka mocy: Sprzętowe ograniczenie prądu w fazie W

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zadziałało sprzętowe ograniczenie prądu fazy W. Pulsowanie w tej fazie zostaje zablokowane na jeden okres pulsu.
- Nieprawidłowo sparametryzowana regulacja.
- Błąd w silniku albo przewodach siłowych.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalnie dopuszczalną długość.
- Za duże obciążenie silnika.
- Uszkodzona jednostka mocy.

Wskazówka:
Jeśli przy module mocy zadziała sprzętowe ograniczenie prądu w fazie U, V lub W, to zawsze wystawiany jest alarm A30031.

Pomoc:
- Sprawdzić dane silnika i w razie potrzeby na nowo obliczyć parametry regulatora (p0340 = 3). Alternatywnie wykonać identyfikację danych silnika (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Sprawdzić układ połączeń silnika (gwiazda/trójkąt).
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić przyłącza przewodów siłowych.
- Sprawdzić przewody siłowe pod względem zwarcia lub doziemienia.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.

A30034 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura wnętrza

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Osiągnięto próg alarmu dla nadmiernej temperatury wnętrza.
Jeśli temperatura wnętrza wzrasta nadal, to może być wyzwolony błąd F30036.
- Temperatura otoczenia ewentualnie za wysoka.
- Niewystarczające przewietrzanie, awaria wentylatora.

Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
Bit 0 = 1: Obszar elektroniki sterującej.
Bit 1 = 1: Obszar energoelektroniki.

Pomoc:
- Sprawdzić temperaturę otoczenia.
- Sprawdzić wentylator wnętrza.

F30035 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura dopływu powietrza

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (WYŁ2 (AUS2))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Powietrze dolotowe jednostki mocy przekroczyło dopuszczalną wartość graniczną temperatury.
Przy jednostkach mocy chłodzonych powietrzem granica temperatury wynosi 55 °C.
- Za wysoka temperatura otoczenia.
- Niewystarczające chłodzenie, awaria wentylatora.

Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Temperatura [0.01 °C].

Pomoc:
- Sprawdzić czy wentylator się obraca.
- Sparawdzić maty filtracyjne.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia leży w dopuszczalnym zakresie.

Uwaga:
Błąd ten jest kwitowalne dopiero po spadku temperatury poniżej progu alarmu dla alarmu A05002.

F30036 Jednostka mocy: Nadmierna temperatura wnętrza

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Dla jednostek mocy chassis obowiązuje:
Temperatura wewnątrz przekształtnika przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną temperatury.
- Niewystarczające chłodzenie, awaria wentylatora.
- Przeciążenie.
- Za wysoka temperatura otoczenia.

Wartość błędu (r0949, interpretacja binarna):
Bit 0 = 1: Za wysoka temperatura w obszarze elektroniki sterującej.
Bit 1 = 1: Za wysoka temperatura w obszarze energoelektroniki.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Sprawdzić czy wentylator się obraca.
- Sprawdzić maty filtracyjne.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia leży w dopuszczalnym zakresie.
Uwaga:
Błąd ten można pokwitować dopiero, gdy temperatura obniży się do poziomu wartości granicznej pomniejszonej o 5 K.

F30037 Jednostka mocy: nadmierna temperatura prostownika

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Temperatura w prostowniku jednostki mocy przekroczyła dopuszczalną wartość graniczną temperatury.
- Niewystarczające przewietrzanie, awaria wentylatora.
- Przeciążenie.
- Za wysoka temperatura otoczenia.
- Zanik fazy sieci.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Temperatura [0.01 °C].

Pomoc: - Sprawdzić czy wentylator pracuje.
- Sprawdzić maty wentylatora.
- Sprawdzić czy temperatura otoczenia jest w dopuszczalnym zakresie.
- Sprawdzić obciążenie silnika.
- Sprawdzić fazy sieci.
Uwaga:
Ten błąd można pokwitować dopiero po zejściu poniżej progu alarmu dla alarmu A05004.

A30042 Jednostka mocy: Czas pracy wentylatora osiągnięty lub przekroczony

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Maksymalny czas pracy wentylatora w jednostce mocy jest ustawiany w p0252.
Komunikat ten sygnalizuje, co następuje:
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0: Maksymalny czas pracy wentylatora zostanie osiągnięty za 500 godzin.
1: Maksymalna czas pracy wentylatora jest przekroczony.

Pomoc: Wymienić wentylator w jednostce mocy i skasować licznik godzin pracy na 0 (p0251 = 0).

A30049 Jednostka mocy: Wentylator wnętrza uszkodzony

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Wentylator wnętrza się uszkodził.

Pomoc: Sprawdzić i w razie potrzeby wymienić wentylator wnętrza.

F30052 Dane EEPROM błędne

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Nieprawidłowe dane EEPROM modułu jednostki mocy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
0: Dane EEPROM wczytane z modułu jednostki mocy są niespójne.
1: Dane EEPROM są niespójne z firmware CU.

Pomoc: Do wartości błędu = 0:
Wymiana modułu jednostki mocy.
Do wartości błędu = 1:
Wymiana modułu jednostki mocy.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A30054 (F) Jednostka mocy: Za niskie napięcie przy otwieraniu hamulca

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Przy otwieraniu hamulca rozpoznano, że napięcie zasilania jest niższe od 24 V - 10 % = 21.6 V.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Nieprawidłowe napięcie zasilania [0.1 V].
Przykład:
Wartość alarmu = 212 --> napięcie = 21.2 V

Pomoc: Sprawdzić wartość i stabilność napięcia zasilającego 24 V

F30055 Jednostka mocy: przetężenie prądu czopera hamowania

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: W czoperze hamowania wystąpiło przetężenie prądu.

Pomoc: - Sprawdzić czy rezystor nie ma zwarcia.
- Przy zewnętrznym rezystorze hamowania sprawdzić czy nie dobrano zbyt małego rezystora.
Wskazówka:
Czoper hamowania jest ponownie zwalniany dopiero przy zwolnieniu impulsów po pokwitowaniu błędu.

F30059 Jednostka mocy: Wentylator wnętrza uszkodzony

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wentylator wnętrza jednostki mocy nie pracuje i prawdopodobnie jest uszkodzony.

Pomoc: Sprawdzić i w razie potrzeby wymienić wentylator wnętrza.

F30071 Od Power Module nie odebrano nowych wartości rzeczywistych

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wypadł więcej niż jeden telegram wartości rzeczywistej od jednostki mocy.

Pomoc: Sprawdzić interfejs (nastawianie i blokowanie) do modułu jednostki mocy.

F30072 Nie można już przenieść dalszych wartości zadanych do Power Module

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Więcej niż jednego telegramu wartości zadanej nie można było przenieść do modułu jednostki mocy.

Pomoc: Sprawdzić interfejs (nastawianie i blokowanie) do modułu jednostki mocy.

F30074 (A) Błąd komunikacji między jednostką sterującą i modułem mocy

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Komunikacja między jednostką sterującą i modułem mocy przez interfejs nie jest dłużej możliwa. Jednostka sterująca została zdjęta lub nałożona nieprawidłowo.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
0 hex:
Jednostka sterująca została zdjęta z modułu mocy podczas pracy.
1 hex:
Jednostka sterująca została zdjęta z modułu mocy podczas pracy mimo, że zwolnione są bezpieczne kontrole ruchu bez enkodera. Nie jest to wspierane. Po ponownym nałożeniu jednostki sterującej w trakcie pracy, komunikacja z modułem mocy nie jest już możliwa.
20A hex:
Jednostka sterująca została nałożona na moduł mocy, który posiada inny numer kodowy.
20B hex:
Jednostka sterująca została nałożona na moduł mocy, który ma wprawdzie jednakowy numer kodowy, jednak posiada inny numer seryjny. Jednostka sterująca wykonuje automatyczny gorący restart dla przejęcia nowych danych kalibracyjnych.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: Do wartości błędu = 0 i 20A hex:
Nałożyć jednostkę sterującą na pasujący moduł mocy i kontynuować pracę. W razie potrzeby przeprowadzić POWER ON jednostki sterującej.
Do wartości błędu = 1 hex:
Przeprowadzić POWER ON jednostki sterującej.

F30080 Jednostka mocy: Przyrost prądu za szybki

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy wykryła za szybki przyrost w zakresie przetężenia prądu.
- Regulacja jest nieprawidłowo sparametryzowana.
- Silnik ma zwarcie lub zwarcie doziemne.
- Praca U/f: ustawiona rampa hamowania za krótka.
- Praca U/f: prąd znamionowy silnika znacznie większy niż prąd jednostki mocy.
- Przewody siłowe nie są prawidłowo podłączone.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalną dopuszczalną długość.
- Jednostka mocy uszkodzona.

Wartość błędu (r0949, interpretacja bitowa):
Bit 0: Faza U.
Bit 1: Faza V.
Bit 2: Faza W.

Pomoc:
- Sprawdzić dane silnika, w razie potrzeby wykonać uruchomienie.
- Sprawdzić rodzaj połączenia silnika (gwiazda/trójkąt).
- Praca U/f: wydłużyć rampę przyspieszania.
- Praca U/f: sprawdzić relację prądów znamionowych silnika i jednostki mocy.
- Sprawdzić przyłącza jednostki mocy.
- Sprawdzić przewody siłowe pod kątem zwarcia lub zwarcia doziemnego.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.
- Wymienić jednostkę mocy.

F30081 Jednostka mocy: Zbyt częste operacje łączeniowe

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Jednostka mocy wykonała zbyt wiele operacji łączeniowych dla ograniczenia prądu.
- Regulacja jest nieprawidłowo sparametryzowana.
- Silnik ma zwarcie lub zwarcie doziemne.
- Praca U/f: ustawiona rampa hamowania za krótka.
- Praca U/f: prąd znamionowy silnika znacznie większy niż prąd jednostki mocy.
- Przewody siłowe nie są prawidłowo podłączone.
- Przewody siłowe przekraczają maksymalną dopuszczalną długość.
- Jednostka mocy uszkodzona.

Wartość błędu (r0949, interpretacja bitowa):
Bit 0: Faza U.
Bit 1: Faza V.
Bit 2: Faza W.

Pomoc:
- Sprawdzić dane silnika, w razie potrzeby wykonać uruchomienie.
- Sprawdzić rodzaj połączenia silnika (gwiazda/trójkąt).
- Praca U/f: wydłużyć rampę przyspieszania.
- Praca U/f: sprawdzić relację prądów znamionowych silnika i jednostki mocy.
- Sprawdzić przyłącza jednostki mocy.
- Sprawdzić przewody siłowe pod kątem zwarcia lub zwarcia doziemnego.
- Sprawdzić długość przewodów siłowych.
- Wymienić jednostkę mocy.

F30105 Jednostka mocy: Błąd odczytu wartości rzeczywistej

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Na Power Stack Adapter (PSA) został rozpoznany co najmniej jeden kanał wartości rzeczywistej.
Błędne kanały wartości rzeczywistej są wyświetlane w następujących parametrach diagnozy.

Pomoc: Ocenić parametry diagnozy.
Przy błędnym kanale wartości rzeczywistej sprawdzić komponenty i ewentualnie wymienić.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A30502 Jednostka mocy: za wysokie napięcie obwodu DC

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Jednostka mocy, przy blokadzie impulsów, wykryła za wysokie napięcie w obwodzie DC.
- Napięcie przyłączeniowe urządzenia za wysokie.
- Dławik sieciowy źle zwymiarowany.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Napięcie obwodu DC [1 bit = 100 mV].
Patrz również: r0070

Pomoc: - Sprawdzić napięcie przyłączeniowe urządzenia (p0210).
- Sprawdzić zwymiarowanie dławika sieciowego.
Patrz również: p0210

F30600 SI P2: STOP A wyzwolony

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 2 wykryła błąd i wyzwoliła STOP A.
- Procedura wymuszonego sprawdzenia ścieżki wyłączającej Safety na procesorze 2 nie powiodła się.
- Reakcja następcza błędu F30611 (usterka w kanale kontrolnym).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0: Żądanie zatrzymania z procesora 1.
1005: Impulsy skasowane mimo, że nie wybrano STO i nie występuje wewnętrzny STOP A.
1010: Impulsy zwolnione mimo, że wybrane jest STO lub występuje wewnętrzny STOP A.
9999: Reakcja następcza błędu F30611.

Pomoc: Wybrać i ponownie cofnąć wybór bezpiecznie wyłączonego momentu.
Do wartości błędu = 9999:
- Przeprowadzić diagnostykę dla występującego błędu F30611.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

F30611 SI P2: usterka w kanale kontrolnym

Reakcja: BRAK (WYŁ1 (AUS1), WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 2 wykryła błąd w krzyżowym porównywaniu danych między dwoma kanałami kontrolnymi i wyzwoliła STOP F.
Jako następstwo tego błędu wystawiany jest błąd F30600 (SI P2: STOP A wyzwolony).
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
0: Żądanie zatrzymania z procesora 1.
1 ... 999:
Numer krzyżowo porównywanej danej, która doprowadziła do tego błędu. Ten numer jest wyświetlany również w r9795.
2: SI zwolnienie funkcji bezpieczeństwa (p9601, p9801). Krzyżowe porównywanie danych wykonywane jest tylko dla obsługiwanych bitów.
3: SI przełączenie F-DI czas tolerancji (p9650, p9850).
8: SI adres PROFIsafe (p9610, p9810).
9: SI czas odbijania dla STO (p9651, p9851).
1000: Upłynął timer kontrolny. W trakcie czasu ok. 5 x p9850 wystąpiło za dużo procesów łączeniowych na F-DI lub STO było za często wyzwalane przez PROFIsafe (również jako reakcja następcza).
1001, 1002: Błąd inicjalizacji timera zmian/timera kontrolnego.
2000: Różny status wyboru STO na obu kanałach kontrolnych.
2001: Różny sygnał zwrotny bezpiecznego skasowania impulsów na obu kanałach kontrolnych.
6000 ... 6999:
Błąd w sterowaniu PROFIsafe.
Przy tych wartościach błędu, odporne na błędy sygnały sterujące (failsafe values) są transferowane do funkcji bezpieczeństwa.
Znaczenie poszczególnych wartości komunikatu jest opisane w komunikacie Safety C01711.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: Do wartości błędów opisanych pod "Przyczyna" 1 ... 999:
- Dana porównywana krzyżowo, która doprowadziła do STOP F.
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
Do wartości błędu = 1000:
- Sprawdzić oprzewodowanie F-DI (problemy ze stykiem).
- PROFIsafe: usunąć problemy ze stykiem/błędy na masterze PROFIBUS/kontrolerze PROFINET.
Do wartości błędu = 1001, 1002:
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
Do wartości błędu = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Sprawdzić czas tolerancji przełączania F-DI i ewentualnie zwiększyć wartość (p9650/p9850).
- Sprawdzić oprzewodowanie F-DI (problemy ze stykiem).
- Sprawdzić przyczyny wyboru STO w r9772. Przy aktywnych funkcjach SI Motion (p9501 = 1) wybór STO może nastąpić również przez te funkcje.
Do wartości błędu = 6000 ... 6999:
Patrz opis wartości komunikatu przy komunikacie Safety C01711.
Do wszystkich wartości błędu nieopisanych w "Przyczynie":
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Skontaktować się z Hotline
- Wymienić jednostkę sterującą.
Wskazówka:
F-DI: Failsafe Digital Input (bezpieczne wejście cyfrowe)
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

N30620 (F, A) SI P2: Bezpiecznie wyłączony moment aktywny

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Funkcja "Bezpiecznie wyłączony moment" (STO) na procesorze 2 została wybrana przez zacisk wejściowy i jest aktywna.
Wskazówka:
Ten komunikat nie prowadzi do żadnej reakcji stopu bezpieczeństwa.

Pomoc: Niepotrzebne.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

F30625 SI P2: błąd znaku życia w danych Safety

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 2 wykryła błąd w znaku życia danych Safety i wyzwoliła STOP A.
- Błąd w komunikacji między procesorem 1 a procesorem 2 lub awaria komunikacji.
- Wystąpiło przekroczenie przedziału czasu wersji firmware jednostkia Safety.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Wybrać i ponownie cofnąć wybór bezpiecznie wyłączonego momentu.
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Sprawdzić czy występują dalsze błędy i w razie potrzeby przeprowadzić diagnostykę.
- Sprawdzić budowę szafy rozdzielczej i ułożenie przewodów pod względem zgodności z wytycznymi EMC.

F30649 SI P2: błąd programowy wewnętrzny

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: W wersji firmware jednostkiu Safety Integrated na procesorze 2 wystąpił błąd wewnętrzny.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Powtórzyć uruchomienie funkcji "Safety Integrated" i przeprowadzić POWER ON.
- Skontaktować się z Hotline.
- Wymienić jednostkę sterującą.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

F30650 SI P2: test odbiorczy wymagany

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" na procesorze 2 wymaga testu odbiorczego.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do kwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
130: Parametry Safety dla procesora 2 nie występują.
Wskazówka:
Ta wartość błędu jest wystawiana zawsze przy pierwszym uruchomieniu Safety Integrated.
1000: Suma kontrolna zadana i rzeczywista na procesorze 2 nie jest identyczna (rozruch).
- Co najmniej jedna dana ze sprawdzaną sumą kontrolną jest uszkodzona.
2000: Suma kontrolna zadana i rzeczywista na procesorze 2 nie jest identyczna (tryb uruchamiania).
- Zadana suma kontrolna na procesorze 2 wprowadzona nieprawidłowo (p9899 nierówny r9898).
2003: Wymagany test odbiorczy z powodu zmiany parametru Safety.
9999: Reakcja zastępcza innego błędu Safety, który wystąpił podczas rozruchu i wymaga testu odbiorczego.

Pomoc: Do wartości błędu = 130:
- Wykonać procedurę uruchomienia Safety.
Do wartości błędu = 1000:
- Ponownie wykonać procedurę uruchomienia Safety.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.
Do wartości błędu = 2000:
- Sprawdzić parametry Safety na procesorze 2 i dopasować zadaną sumę kontrolną (p9899).
Do wartości błędu = 2003:
- Wykonać test odbiorczy i stworzyć protokół odbioru.
Do wartości błędu = 9999:
- Przeprowadzić diagnostykę przy innym występującym błędzie Safety.
Patrz również: p9799, p9899

F30651 SI P2: synchronizacja z jednostką sterującą nieudana

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Zintegrowana w napędzie funkcja "Safety Integrated" wymaga synchronizacji kwantów czasu Safety pomiędzy procesorem 1 i procesorem 2. Ta synchronizacja się nie powiodła.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

F30655 SI P2: zestrajanie funkcji kontrolnych

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wystąpił błąd przy zestrajaniu funkcji kontrolnych Safety Integrated procesora 1 i procesora 2. Nie można było określić wspólnego zestawu wspieranych funkcji kontrolnych SI.
- Błąd komunikacji pomiędzy procesorem 1 i procesorem 2 lub zanik komunikacji.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do niekwitowalnego STOP A.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Sprawdzić budowę szafy rozdzielczej i ułożenie przewodów pod względem zgodności z wytycznymi EMC.

F30656 SI P2: błąd parametru procesora 2

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Wystąpił błąd przy dostępie do parametrów Safety Integrated dla procesora 2 w pamięci nieulotnej.
Wskazówka:
Błąd ten prowadzi do kwitowalnego STOP A.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
129: Uszkodzone parametry Safety dla procesora 2.
131: Wewnętrzny błąd programowy na procesorze 1.
255: Wewnętrzny błąd programowy na procesorze 2.

Pomoc: - Na nowo uruchomić funkcje Safety.
- Wymienić kartę pamięci lub jednostkę sterującą.

F30659 SI P2: polecenie zapisu dla parametru odrzucone

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST (POWER ON)

Przyczyna: Polecenie zapisu dla jednego lub kilku parametrów Safety Integrated na procesorze 2 zostało odrzucone.
Wskazówka:
Ten błąd nie prowadzi do żadnej reakcji stop Safety.
Wartość błędu (r0949, interpretacja dziesiętna):
10: Próbowano zwolnić funkcję STO, mimo że nie jest ona wspierana.
15: Próbowano zwolnić zintegrowane w napędzie kontrole ruchu, mimo że nie są one wspierane.
16: Próbowano zwolnić komunikację PROFIsafe, mimo że nie jest ona wspierana
18: Próbowano zwolnić funkcję PROFIsafe dla funkcji podstawowych, mimo że nie jest ona wspierana.
20: Próbowano zwolnić zintegrowane w napędzie kontrole ruchu przez zintegrowane wejścia F-DI i jednocześnie STO przez zaciski, mimo że nie są one wspierane jednocześnie.
Patrz również: r9771, r9871

Pomoc: Do wartości błędu = 10, 15, 16, 18:
- Sprawdzić czy występują błędy w zestrajaniu funkcji Safety (F01655, F30655) i w razie potrzeby przeprowadzić diagnostykę dla występujących błędów.
- Zastosować jednostkę sterującą, która wspiera żądane funkcje.
Wskazówka:
STO: Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment)

F30662 Błąd w wewnętrznej komunikacji

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił błąd w komunikacji wewnątrzmodułowej.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F30664 Błąd w fazie rozruchu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił błąd w fazie rozruchu.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F30665 SI P2: system jest uszkodzony

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Usterka w systemie została wykryta przed ostatnim lub w trakcie aktualnego rozruchu. Ewentualnie został przeprowadzony nowy rozruch (reset).
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
200000 hex, 400000 hex:
- Błąd w trakcie aktualnego rozruchu/pracy.
Dalsze wartości:
- Usterka w systemie przed ostatnim rozruchem.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.
Do wartości błędu = 400000 hex:
- Upewnić się, że jednostka sterująca jest połączona z modułem mocy.

A30693 (F) SI P2: zmieniona parametryzacja Safety, wymagany POWER ON

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Zostały zmienione parametry Safety, które będą skuteczne dopiero po POWER ON.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer parametru Safety, z powodu którego konieczny jest POWER ON.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON (wyłączyć/załączyć).

N30800 (F) Jednostka mocy: Komunikat zbiorczy

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Jednostka mocy wykryła co najmniej jeden błąd.

Pomoc: Dokonać oceny dalszych występujących komunikatów.

F30802 Jednostka mocy: przekroczenie kwantu czasu

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Wystąpiło przekroczenie kwantu czasu.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

A30804 (F) Jednostka mocy: CRC

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Błąd CRC elementu wykonawczego

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F30805 Jednostka mocy: nieprawidłowa suma kontrolna EPROM

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Uszkodzone wewnętrzne dane parametrów.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
01: Uszkodzony dostęp EEPROM.
02: Za duża liczba bloków w EEPROM.

Pomoc: Wymienić moduł.

F30809 Jednostka mocy: nieważna informacja łączeniowa

Reakcja: WYŁ2 (AUS2)

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Dla jednostki bramkującej 3P:
Ostatnie słowo stanu łączeniowego w telegramie wartości zadanej jest rozpoznawane po oznaczeniu końca. Takie oznaczenie końca nie zostało znalezione.

Pomoc: - Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A30810 (F) Jednostka mocy:P Watchdog Timer

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Przy rozruchu nastąpiło rozpoznanie, że przyczyną poprzedniego zresetowania było przekroczenie zegara sygnalizatora SAC

Pomoc:
- Przeprowadzić POWER ON dla wszystkich komponentów (wyłączyć/załączyć).
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
- Skontaktować się z Hotline.

F30850 Jednostka mocy: wewnętrzny błąd programowy

Reakcja: WYŁ1 (AUS1) (BRAK, WYŁ2 (AUS2), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: POWER ON

Przyczyna: Wystąpił wewnętrzny błąd programowy w jednostce mocy.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
Tylko do wewnętrznej diagnostyki błędów Siemens-a.

Pomoc:
- Wymienić jednostkę mocy.
- W razie potrzeby zaktualizować firmware w jednostce mocy.
- Skontaktować się z Hotline.

F30903 Jednostka mocy: Wystąpił błąd magistrali I2C

Reakcja: WYŁ2 (AUS2) (BRAK, IASC/HAMOWANIEDC, STOP2, WYŁ1 (AUS1), WYŁ3 (AUS3))

Potwierdzenie: NATYCHMIAST

Przyczyna: Błąd komunikacji z EEPROM lub przetwornikiem A/C.
Wartość błędu (r0949, interpretacja szesnastkowa):
80000000 hex:
- Wewnętrzny błąd programowy.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Błąd modułu.

Pomoc: Do wartości błędu = 80000000 hex:
- Zaktualizować firmware do nowszej wersji.
Do wartości błędu = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Wymienić moduł.

A30920 (F) Błąd czujnika temperatury

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: Przy ewaluacji czujnika temperatury wystąpił błąd.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
1: Przerwanie przewodu albo nie przyłączony czujnik (KTY: R > 2120 Ohm).
2: Zmierzona oporność jest zbyt mała (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Pomoc:
- Sprawdzić czujnik na prawidłowe przyłączenie.
- Wymienić czyjnik.

A30999 (F, N) Jednostka mocy: Nieznany alarm

Reakcja: BRAK

Potwierdzenie: BRAK

Przyczyna: W jednostce mocy wystąpił alarm, który nie może być zinterpretowany przez firmware jednostki mocy.
Może to wystąpić, gdy firmware na tym komponencie jest nowsze niż firmware w jednostce sterującej.
Wartość alarmu (r2124, interpretacja dziesiętna):
Numer alarmu.
Wskazówka:
W nowszym opisie do jednostki sterującej można ewentualnie przeczytać znaczenie tego nowego alarmu.

Pomoc:
- Zamienić firmware na jednostce mocy na starszą wersję (r0128).
- Zaktualizować firmware w jednostce sterującej (r0018).

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Załącznik

A

Treść

A.1 Tabela ASCII (wyciąg) A-460

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

A.1 Tabela ASCII (wyciąg)

Poniższa tabela zawiera wybrane znaki ASCII przedstawione w postaci dziesiętnej i szesnastkowej.

Tabela A-1 Tabela ASCII (wyciąg)

Znak	Dziesiętnie	Szesnastkowo	Znak	Dziesiętnie	Szesnastkowo
Spacja	32	20	H	72	48
-	45	2D	I	73	49
0	48	30	J	74	4A
1	49	31	K	75	4B
2	50	32	L	76	4C
3	51	33	M	77	4D
4	52	34	N	78	4E
5	53	35	O	79	4F
6	54	36	P	80	50
7	55	37	Q	81	51
8	56	38	R	82	52
9	57	39	S	83	53
A	65	41	T	84	54
B	66	42	U	85	55
C	67	43	V	86	56
D	68	44	W	87	57
E	69	45	X	88	58
F	70	46	Y	89	59
G	71	47	Z	90	5A

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Wykaz skrótów

B

Skróty, które są stosowane w przypadku SINAMICS G120C:

Skrót	Znaczenie
A	
AC	Prąd przemienny
A/D	Konwerter analogowo-cyfrowy
ADR	Adres
AFM	Dodatkowa modulacja częstotliwości
AG	Urządzenie automatyzacyjne
AI	Wejście analogowe (Analog Input)
AK	Identyfikator wezwania
AO	Wyjście analogowe (Analog Output)
AOP	Advanced Operator Panel (Zaawansowany panel obsługi)
ASIC	Application Specific Integrated Circuit: (zintegrowany obwód sterowniczy specyficzny dla aplikacji)
ASP	Analogowa wartość zadana
ASVM	Asymetryczna modulacja wektora przestrzennego
B	
BCC	Blokowy znak kontroli
BCD	Kod dziesiętny kodowany binarnie
BI	Wejście binektorowe
BIA	Branżowy Instytut Bezpieczeństwa Pracy w Niemczech
BICO	Binektor-konektor
BO	Wyjście binektorowe
BOP	Basic Operator Panel (Podstawowy panel obsługi)
C	
C	Uruchomienie
CB	Moduł komunikacyjny
CCW	Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara
CDS	Zestaw danych rozkazowych (Command Data Set)
CI	Wejście konektorowe (Connector Input)
CM	Zarządzanie konfiguracją
CMD	Polecenie (command)
CO	Wyjście konektorowe (Connector Output)
CO/BO	Wyjście konektorowe/wyjście binektorowe
COM	Styk środkowy zestyku przełącznego (zacisk jest przyłączony do NO lub NC)
CU	Jednostka sterująca

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Skrót	Znaczenie
CW	W kierunku ruchu wskazówek zegara
D	
D/A	Przetwornik cyfrowo-analogowy
DC	Prąd stały
DDS	Zestaw danych napędowych (Drive Data Set)
DI	Wejście cyfrowe (Digital Input)
DIP	Przełącznik DIP
DO	Wyjście cyfrowe (Digital Output)
DP	Rozłożone E/As
DS	Stan napędu
E	
EEC	Europejska Wspólnota Gospodarcza
EEPROM	Elektrycznie kasowalna, programowalna pamięć wartości stałych (Erasable Programmable Read-Only Memory)
ELCB	Wyłącznik chroniący przed zwarciem doziemnym
EMC	Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC)
EMF	Siła elektromagnetyczna
ES	System techniczny (Engineering System)
ESB	Schemat zastępczy
F	
FAQ	Często zadawane pytanie
FB	Moduł funkcji
FCC	Regulacja prądu strumienia
FCL	Szybkie ograniczenie prądu
FF	Częstotliwość stała
FFB	Wolny blok funkcyjny
FLB	Modulacja flat-top
FOC	Regulacja zorientowana polowo
FP	Schemat funkcjonalny
FREQ	Częstotliwość
FSA	Wielkość konstrukcyjna A
FSB	Wielkość konstrukcyjna B
FSC	Wielkość konstrukcyjna C
FSD	Wielkość konstrukcyjna D
FSE	Wielkość konstrukcyjna E
FSF	Wielkość konstrukcyjna F
G	
GSD	Plik danych sprzętu
GSG	Instrukcja uruchomienia (Getting Started Guide)
GUI ID	Jednoznaczne oznaczenie globalne
H	
HIW	Główna wartość rzeczywista
HMI	Interfejs człowiek-maszyna (Human Machine Interface)

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Skrót	Znaczenie
HO	Wysokie przeciążenie (stały moment obrotowy)
HSW	Główna wartość zadana
HTL	Wysokoprogowy układ logiczny
I	
IASC	Internal Armature Short-Circuit (wewnętrzne zwarcie twornika)
IBN	Uruchomienie
IGBT	Tranzystor bipolarny z izolowaną bramką (Insulated Gate Bipolar Transistor)
I/O	Wejście/wyjście
IOP	Inteligentny panel obsługi
J	
JOG	Pełzanie
K	
KDV	Krzyżowe porównywanie danych
KIB	Buforowanie kinetyczne
L	
LCD	Wyświetlacz ciekłokrystaliczny
LED	Dioda świecąca
LGE	Długość
LO	Lekkie przeciążenie (zmienny moment obrotowy)
LSTO	Bezpieczne odłączenie momentu obrotowego z zatrzaśnięciem
LWL	Światłowód
M	
MHB	Hamulec silnika
MLP	Pakiet wielojęzyczny
MOP	Motopotencjometr
N	
NC	Styk normalnie zamknięty
NEMA	National Electrical Manufacturers Association
NO	Styk normalnie otwarty
O	
OLM	Optyczny zespół sprzęgający
OLP	Wtyczka do połączenia optycznego
OP	Operator Panel (panel obsługi)
OPI	Instrukcja eksploatacji
P	
P1	Procesor 1
P2	Procesor 2
PID	Regulator proporcjonalno-całkująco-różniczkujący
PKE	Oznaczenie parametru
PKW	Wartość oznaczenia parametru
PLC	Programowalna logika sterująca(Programmable Logic Control)
PM	Moduł mocy
PM-IF	Interfejs modułu mocy

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Skrót	Znaczenie
PPO	Obiekt danych procesowych parametrów
PTC	Dodatni współczynnik temperaturowy (Positive temperature coefficient)
PWE	Wartość parametru
PWM	Modulacja szerokości impulsów
pxxxx	Parametry zapisywalne
PZD	Dane procesowe
Q	
QC	Szybkie uruchomienie
R	
RAM	Pamięć o dostępie swobodnym (Random Access Memory)
RCCB	Wyłącznik różnicowo prądowy (Residual Current Circuit Breaker)
RCD	Zabezpieczenie różnicowo prądowe (Residual Current Device)
RFG	Generator funkcji rampy (Ramp-Function Generator)
RFI	Zakłócenie wysokoczęstotliwościowe (Radio Frequency Interference)
ROM	Pamięć tylko do odczytu (Read-Only Memory)
RPM	Obroty na minutę (Revolutions Per Minute)
rxxxx	Parametry stałe sygnałów analogowych
RZM	Modulacja wskaźnika przestrzennego
S	
SBC	Bezpieczne wysterowanie hamulca
SLS	Bezpiecznie ograniczona prędkość obrotowa
SLVC	Bezczujnikowe sterowanie wektorowe (Sensorless Vector Control)
SOL	Połączenie szeregowe jako opcja (Serial Option Link)
SS1	Bezpieczne zatrzymanie 1
STO	Bezpieczne odłączenie momentu obrotowego
STW	Słowo sterujące
STX	Początek tekstu
SVM	Przestrzenna modulacja wektorowa (Space Vector Modulation)
T	
TTL	Logika tranzystor-tranzystor
U	
U/f	Napięcie/częstotliwość
USS	Uniwersalny interfejs szeregowy
V	
VC	Sterowanie wektorowe (Vector Control)
VT	Zmienny moment obrotowy (Variable Torque)
W	
WEA	Automatyczny ponowny rozruch
Z	
ZSW	Słowo statusowe
ZUSW	Dodatkowa wartość zadana

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Indeks

C

Liczby

1020
Objaśnienia symboli (Część 1), 2-276
1021
Objaśnienia symboli (Część 2), 2-277
1022
Objaśnienia symboli (Część 3), 2-278
1030
Sposób postępowania z techniką BICO, 2-279
1520
PROFIdrive / PROFIBUS, 2-281
1530
Wewnętrzne słowa sterowania/stanu, zestawy danych, 2-282
1550
Kanał wartości zadanej, 2-283
1680
Sterowanie wektorowe, sterowanie U/f, 2-284
1700
Sterowanie wektorowe, regulacja prędkości obrotowej i tworzenie ograniczenia momentu, 2-285
1710
Sterowanie wektorowe, regulacja prądu, 2-286
1750
Funkcje monitorujące, błędy, alarmy, 2-287
2220
Wejścia cyfrowe z rozdzielonymi potencjałami (DI0 ... DI5), 2-289
2223
Wejścia analogowe, wejścia cyfrowe (DI11), 2-290
2230
Wyjścia cyfrowe (DO0 ... DO1), 2-291
2410
PROFIBUS (PB) , adresy i diagnoza, 2-301
2420
Telegramy i dane procesowe (PZD), 2-302
2440
Sygnały odbiorcze PZD - połączenie sprzęgające, 2-303
2441
STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 2), 2-304
2442
STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0), 2-305
2444
STW3 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0), 2-306
2450
Sygnały nadawcze PZD - połączenie sprzęgające, 2-307
2451
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 2), 2-308
2452
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0), 2-309
2454
ZSW3 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0), 2-310
2468
Telegram odbiorczy dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999), 2-311
2470
Telegram nadawczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999), 2-312
2501
Słowo sterujące, sterowanie sekwencyjne, 2-321
2503
Słowo stanu, sterowanie sekwencyjne, 2-322
2505
Słowo sterujące, kanał wartości zadanej, 2-323
2510
Słowo stanu 1 (r0052), 2-324
2511
Słowo stanu 2 (r0053), 2-325

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

2512
Słowo sterujące 1 (r0054), 2-326
2513
Słowo sterujące 2 (r0055), 2-327
2522
Słowo stanu, regulator prędkości obrotowej, 2-328
2526
Słowo stanu, regulacja, 2-329
2530
Słowo stanu, regulacja prądu, 2-330
2534
Słowo stanu, monitoring 1, 2-331
2536
Słowo stanu, monitoring 2, 2-332
2537
Słowo stanu, monitoring 3, 2-333
2546
Słowo sterujące, błędy/alarmy, 2-334
2548
Słowo stanu, błędy/alarmy 1 i 2, 2-335
2634
Sterowanie sekwencyjne - brakujące zezwolenia, 2-336
2701
Zwykłe sterowanie hamulcem, 2-338
2800
Funkcje podstawowe, menedżer parametrów, 2-340
2802
Funkcje podstawowe, monitoring i błędy/alarmy, 2-341
2804
Funkcje podstawowe, słowa stanu, 2-342
2810
Funkcje podstawowe, STO Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment), 2-343
2812
Basic Functions, F-DI, Fail-safe Digital Input (wejście cyfrowe odporne na błąd), 2-344
3010
Częstotliwości stałe, wybór binarny (p1016 = 2), 2-346
3011
Częstotliwości stałe, wybór bezpośredni (p1016 = 1), 2-347
3020
Motopotencjometr, 2-348
3030
Główna/dodatkowa wartość zadana, skalowanie wartości zadanej, pełzanie, 2-349
3040
Ograniczenie i zmiana kierunku ruchu na przeciwny, 2-350
3050
Pasma pomijane i ograniczenia prędkości obrotowej, 2-351
3070
Rozszerzony generator funkcji rampy, 2-352
6030
Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia, 2-358
6040
Regulator prędkości obrotowej, 2-359
6060
Wartość zadana momentu, 2-360
6220
Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min (sterowanie wektorowe), 2-361
6300
Charakterystyka U/f i podbicie napięcia, 2-354
6310
Tłumienie rezonansu i kompensacja poślizgu, 2-355
6320
Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min (sterowanie U/f), 2-356
6630
Górna/dolna granica momentu, 2-362
6640
Granice prądu/mocy/momentu, 2-363
6710
Filtr wartości zadanej prądu, 2-364
6714
Regulator Iq i Id, 2-365
6721
Wartość zadana Id (PEM, p0300 = 2), 2-366
6722
Charakterystyka osłabienia pola, wartość zadana Id (ASM, p0300 = 1), 2-367
6723
Regulator osłabienia pola, regulator strumienia (ASM, p0300 = 1), 2-368
6724
Regulator osłabienia pola (PEM, p0300 = 2), 2-369

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

6730
Interfejs do modułu mocy (ASM, p0300 = 1), 2-370
6731
Interfejs do modułu mocy (PEM, p0300 = 2), 2-371
6799
Sygnały wyświetlania, 2-372
7017
Hamowanie prądem stałym (p0300 = 1), 2-374
7950
Wartości stałe, wybór binarny (p2216 = 2), 2-376
7951
Wartości stałe, wybór bezpośredni (p2216 = 1), 2-377
7954
Motopotencjometr, 2-378
7958
Sterowanie, 2-379
8010
Komunikaty prędkości obrotowej 1, 2-381
8011
Komunikaty prędkości obrotowej 2, 2-382
8012
Komunikaty momentu obrotowego, silnik zablokowany/uległ utykowi, 2-383
8014
Monitoring temperatury modułu mocy, 2-384
8016
Monitoring temperatury silnika, 2-385
8017
Termiczny model silnika I2t (PEM, p0300 = 2), 2-386
8020
Funkcje monitoringu 1, 2-387
8021
Funkcje monitoringu 2, 2-388
8060
Bufor błędów, 2-390
8065
Bufor alarmów, 2-391
8070
Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129), 2-392
8075
Konfiguracja błędów/alarmów, 2-393
8560
Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS), 2-395
9204
Telegram odbiorczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2), 2-314
9206
Telegram odbiorczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1), 2-315
9208
Telegram nadawczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2), 2-316
9210
Telegram nadawczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1), 2-317
9220
Słowo sterujące CANopen, 2-318
9226
Słowo stanu CANopen, 2-319
9310
Konfiguracja, adresy i diagnoza, 2-295
9342
STW1 Połączenia słowa sterującego, 2-296
9352
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu, 2-297
9360
Telegram odbierany, dowolne połączenie poprzez BICO, 2-298
9370
Telegram wysyłany, dowolne połączenie poprzez BICO, 2-299
9567
Wejście analogowe 0 (AI0), 2-292
9573
Wyjście analogowe 0 (AO0), 2-293

A

Alarm
Informacje ogólne, 3-398
Różnica do błędu, 3-399
Wyświetlanie, 3-398
Zakres numerów, 3-402

B

Błąd
Informacje ogólne, 3-398
Kwitowanie, 3-401
Reakcja na błąd, 3-400
Różnica do alarmu, 3-399
Wyświetlanie, 3-398
Zakres numerów, 3-402
Bufor alarmów, 2-389
Bufor błędów, 2-389
Budowa, 2-390

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Bufor komunikatów, 2-389

C
CANopen, 2-294, 2-313
CDS, Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set), 2-394, 2-395

D
Dane procesowe, 2-300
Data Set, 2-394
DCBRK, 3-400
DDS, Zestawy danych napędowych (Drive Data Set), 2-394
Dowolne połączenie przez BICO, 2-300

E
Ewaluacja temperatury, 2-288

F
Funkcje technologiczne, 2-373

G
Generator funkcji rampy, 2-345

H
Hamowanie prądem stałym, 2-374

I
IASC, 3-400
Indeks (parametr), 1-8, 1-14
Informacje ogólne
  do błędów i alarmów, 3-398
  do parametrów, 1-8
  do schematów funkcjonalnych, 2-275

J
Jednostka (parametr), 1-12

K
Kanał wartości zadanej, 2-345
Komunikaty, 2-380
Komunikaty alarmów, 3-402
Komunikaty błędów, 3-402
Komunikaty momentu obrotowego, 2-380
Komunikaty prędkości obrotowej, 2-380
Konfiguracja komunikatów, 2-389
Kwitowanie
  NATYCHMIAST, 3-401
  POWER ON, 3-401

L
Lista
  Komunikaty błędów i alarmów, 3-402
  Parametr szybkie-IBN, 1-266
  Parametr wejścia binektorowe, 1-260
  Parametr wejścia konektorowe, 1-261
  Parametr wyjścia binektorowe, 1-261
  Parametr wyjścia konektorowe, 1-262
  Parametr wyjścia konektorowe/binektorowe, 1-264
  Parametry wszystkie, 1-16
  Skróty, B-461
  Tabela ASCII, A-460
  Zakresy komunikatów, 3-402
  Zestawy danych modułów mocy, 1-259
  Zestawy danych napędowych, 1-255
  Zestawy danych rozkazowych, 1-254
  Zestawy danych silnikowych, 1-258

M
Monitoring, 2-380
Monitoring temperatury, 2-380
Motopotencjometr, 2-345, 2-378

N
Nadzór obciążenia, 2-380
Nazwa
  Parametr, 1-9
Normalizacja (parametr), 1-11
Numer
  Parametr, 1-8

O
Obliczany, 1-11
Ograniczenie kierunku obrotów, 2-345
Opis (parametr), 1-14

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

P

Parametr
Grupa jednostek, 1-12
Indeks, 1-8, 1-14
Lista szybkiego-IBN, 1-266
Lista wejść binektorowych, 1-260
Lista wejść konektorowych, 1-261
Lista wszystkich parametrów, 1-16
Lista wyjść binektorowych, 1-261
Lista wyjść konektorowych, 1-262
Lista wyjść konektorowych/binektorowych, 1-264
Nazwa, 1-9
Nazwa pełna, 1-9
Nazwa skrócona, 1-9
Normalizacja, 1-11
Numer, 1-8
Obliczany, 1-11
Opis, 1-14
Tablica bitów, 1-14
Tekst, 1-9
Typ danych, 1-10
Wartości, 1-14
Wybór jednostek, 1-12
Zależność, 1-14
Zestaw danych, 1-12
Zestawy danych modułów mocy, 1-259
Zestawy danych napędowych, 1-255
Zestawy danych rozkazowych, 1-254
Zestawy danych silnikowych, 1-258
Zmienialny, 1-12
Parametry których wartość może być zmieniona, 1-8
Parametry tylko do odczytu, 1-8
Pasma pomijane, 2-345
Pełzanie, 2-345, 2-349
PROFIdrive, 2-300
Przełączanie kierunku obrotów, 2-345
Przetwornik
konektor-binektor, 2-311

R

Reakcja przy błędach, 3-400
Regulacja prędkości obrotowej
Sterowanie U/f, 2-353
Wektor, 2-357
Regulator technologiczny, 2-375

S

Safety Integrated
Funkcje podstawowe, 2-339
Funkcje rozszerzone, 2-339
Schematy funkcjonalne - informacje ogólne
Objaśnienia symboli (Część 1), 2-276
Objaśnienia symboli (Część 2), 2-277
Objaśnienia symboli (Część 3), 2-278
Sposób postępowania z techniką BICO, 2-279
Schematy funkcjonalne CANopen
Słowo stanu CANopen, 2-319
Słowo sterujące CANopen, 2-318
Telegram nadawczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2), 2-316
Telegram nadawczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1), 2-317
Telegram odbiorczy, dowolne mapowanie PDO (p8744 = 2), 2-314
Telegram odbiorczy, predefiniowany zestaw połączeń (p8744 = 1), 2-315
Schematy funkcjonalne PROFIdrive
PROFIBUS (PB) , adresy i diagnoza, 2-301
STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0), 2-305
STW1 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 2), 2-304
STW3 Połączenie sprzęgające słowa sterującego (p2038 = 0), 2-306
Sygnały nadawcze PZD - połączenie sprzęgające, 2-307
Sygnały odbiorcze PZD - połączenie sprzęgające, 2-303
Telegram nadawczy, dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999), 2-312
Telegram odbiorczy dowolne połączenie przez BICO (p0922 = 999), 2-311
Telegramy i dane procesowe (PZD), 2-302
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0), 2-309
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 2), 2-308
ZSW3 Połączenie sprzęgające słowa stanu (p2038 = 0), 2-310
Schematy funkcjonalne regulatora technologicznego
Motopotencjometr, 2-378
Sterowanie, 2-379
Wartości stałe, wybór bezpośredni (p2216 = 1), 2-377
Wartości stałe, wybór binarny (p2216 = 2), 2-376

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Schematy funkcjonalne Safety Integrated
Basic Functions, F-DI, Fail-safe Digital Input (wejście cyfrowe odporne na błąd), 2-344
Funkcje podstawowe, menedżer parametrów, 2-340
Funkcje podstawowe, monitoring i błędy/alarmy, 2-341
Funkcje podstawowe, słowa stanu, 2-342
Funkcje podstawowe, STO Safe Torque Off (bezpiecznie wyłączony moment), 2-343
Schematy funkcjonalne sterowania U/f
Charakterystyka U/f i podbicie napięcia, 2-354
Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min, 2-356
Tłumienie rezonansu i kompensacja poślizgu, 2-355
Schematy funkcjonalne, błędy i alarmy
Bufor alarmów, 2-391
Bufor błędów, 2-390
Konfiguracja błędów/alarmów, 2-393
Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129), 2-392
Schematy funkcjonalne, funkcje technologiczne
Hamowanie prądem stałym (p0300 = 1), 2-374
Schematy funkcjonalne, interfejs magistrali komunikacyjnej
Konfiguracja, adresy i diagnoza, 2-295
STW1 Połączenia słowa sterującego, 2-296
Telegram odbierany, dowolne połączenie poprzez BICO, 2-298
Telegram wysyłany, dowolne połączenie poprzez BICO, 2-299
ZSW1 Połączenie sprzęgające słowa stanu, 2-297
Schematy funkcjonalne, kanał wartości zadanej
Częstotliwości stałe, wybór bezpośredni (p1016 = 1), 2-347
Częstotliwości stałe, wybór binarny (p1016 = 2), 2-346
Generator funkcji rampy (rozszerzony), 2-352
Główna/dodatkowa wartość zadana, skalowanie wartości zadanej, pełzanie, 2-349
Motopotencjometr, 2-348
Ograniczenie i zmiana kierunku ruchu na przeciwny, 2-350
Pasma pomijane i ograniczenia prędkości obrotowej, 2-351
Schematy funkcjonalne, przegląd
Funkcje monitorujące, błędy, alarmy, 2-287
Kanał wartości zadanej, 2-283
PROFIdrive / PROFIBUS, 2-281
Sterowanie wektorowe, regulacja prądu, 2-286
Sterowanie wektorowe, regulacja prędkości obrotowej i tworzenie ograniczenia momentu, 2-285
Sterowanie wektorowe, sterowanie U/f, 2-284
Wewnętrzne słowa sterowania/stanu, zestawy danych, 2-282
Schematy funkcjonalne, sterowanie hamulcem
Zwykłe sterowanie hamulcem, 2-338

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Schematy funkcjonalne, sterowanie wektorowe
Charakterystyka osłabienia pola, wartość zadana Id (ASM, p0300 = 1), 2-367
Filtr wartości zadanej prądu, 2-364
Górna/dolna granica momentu, 2-362
Granice prądu/mocy/momentu, 2-363
Interfejs do modułu mocy (ASM, p0300 = 1), 2-370
Interfejs do modułu mocy (PEM, p0300 = 2), 2-371
Regulator Iq i Id, 2-365
Regulator osłabienia pola (PEM, p0300 = 2), 2-369
Regulator osłabienia pola, regulator strumienia (ASM, p0300 = 1), 2-368
Regulator prędkości obrotowej, 2-359
Regulator Vdc_max i regulator Vdc_min, 2-361
Sygnały wyświetlania, 2-372
Wartość zadana Id (PEM, p0300 = 2), 2-366
Wartość zadana momentu, 2-360
Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia, 2-358
Schematy funkcjonalne, sygnały i funkcje monitoringu
Funkcje monitoringu 1, 2-387
Funkcje monitoringu 2, 2-388
Komunikaty momentu obrotowego, silnik zablokowany/uległ utykowi, 2-383
Komunikaty prędkości obrotowej 1, 2-381
Komunikaty prędkości obrotowej 2, 2-382
Monitoring temperatury modułu mocy, 2-384
Monitoring temperatury silnika, 2-385
Termiczny model silnika I2t (PEM, p0300 = 2), 2-386
Schematy funkcjonalne, wewnętrzne słowa sterujące/stanu
Słowo stanu 1 (r0052), 2-324
Słowo stanu 2 (r0053), 2-325
Słowo stanu, błędy/alarmy 1 i 2, 2-335
Słowo stanu, monitoring 2, 2-332
Słowo stanu, monitoring 1, 2-331
Słowo stanu, monitoring 3, 2-333
Słowo stanu, regulacja, 2-329
Słowo stanu, regulacja prądu, 2-330
Słowo stanu, regulator prędkości obrotowej, 2-328
Słowo stanu, sterowanie sekwencyjne, 2-322
Słowo sterujące 1 (r0054), 2-326
Słowo sterujące 2 (r0055), 2-327
Słowo sterujące, błędy/alarmy, 2-334
Słowo sterujące, kanał wartości zadanej, 2-323
Słowo sterujące, sterowanie sekwencyjne, 2-321
Sterowanie sekwencyjne - brakujące zezwolenia, 2-336
Schematy funkcjonalne, zaciski we/wy
Wejścia analogowe, wejścia cyfrowe (DI11), 2-290
Wejścia cyfrowe z rozdzielonymi potencjałami (DI0 ... DI5), 2-289
Wejście analogowe 0 (AI0), 2-292
Wyjścia cyfrowe (DO0 ... DO1), 2-291
Wyjście analogowe 0 (AO0), 2-293
Schematy funkcjonalne, zestawy danych
Zestawy danych rozkazowych (Command Data Set, CDS), 2-395
Słowa stanu
Telegramy standardowe, 2-300
wewnętrzne, 2-320
Słowa sterowania, 2-300
Słowa sterujące wewnętrzne, 2-320
Słowo wyzwalające błędy/alarmy (r2129), 2-389
Stałe wartości zadane prędkości obrotowej, 2-345
Sterowanie
Regulator technologiczny, 2-379
Sterowanie U/f, 2-353
Wektor, 2-357
Sterowanie hamulcem, 2-337
Sterowanie U/f, 2-353

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Sterowanie wektorowe
Filtr wartości zadanej prądu, 2-364
Regulator Iq i Id, 2-365
Regulator prędkości obrotowej, 2-359
Spis treści, 2-357
Wartość zadana momentu, 2-360
Wartość zadana prędkości obrotowej, model przyspieszenia, 2-358
STOP2, 3-400
Sygnały, 2-380
Szybkie-IBN (parametr), 1-266

T

Tabela ASCII, A-460
Tablica bitów (parametr), 1-14
Technika BICO, 2-279
Telegramy, 2-300
Telegramy specyficzne dla producenta, 2-300
Typ danych (parametr), 1-10

W

Wartości (parametr), 1-14
Wartości stałe, 2-376, 2-377
Wejścia analogowe, 2-288
Wejścia cyfrowe, 2-288
Wewnętrzne słowa sterujące/stanu, 2-320
Wyjścia analogowe, 2-288
Wyjścia cyfrowe, 2-288
Wykaz
Spis treści - schematy funkcjonalne, 2-270
Spis treści łączny, Inhalt-5
Tabela ASCII, A-460
Wykaz skrótów, B-461
Wykaz skrótów, B-461
WYŁ1, 3-400
WYŁ2, 3-400
WYŁ3, 3-400
Wyświetlanie
Alarmy, 3-398
Błędy, 3-398

Z

Zaciski wejściowe/wyjściowe, 2-288
Wejścia analogowe, 2-288
Wejścia cyfrowe, 2-288
Zakres numerów
Alarmy, 3-402
Błędy, 3-402
Zależność (parametr), 1-14
Zestaw danych, 2-394
Zestaw danych (parametry), 1-12
Zestawy danych napędowych, 2-394
Zestawy danych rozkazowych, 2-394
Zmienialny (parametr), 1-12

© Siemens AG 2011 Wszelkie prawa zastrzeżone

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Motion Control Systems
Postfach 3180
91050 ERLANGEN
GERMANY

www.siemens.com/sinamics-g120

Zmiany zastrzeżone
© Siemens AG 2011